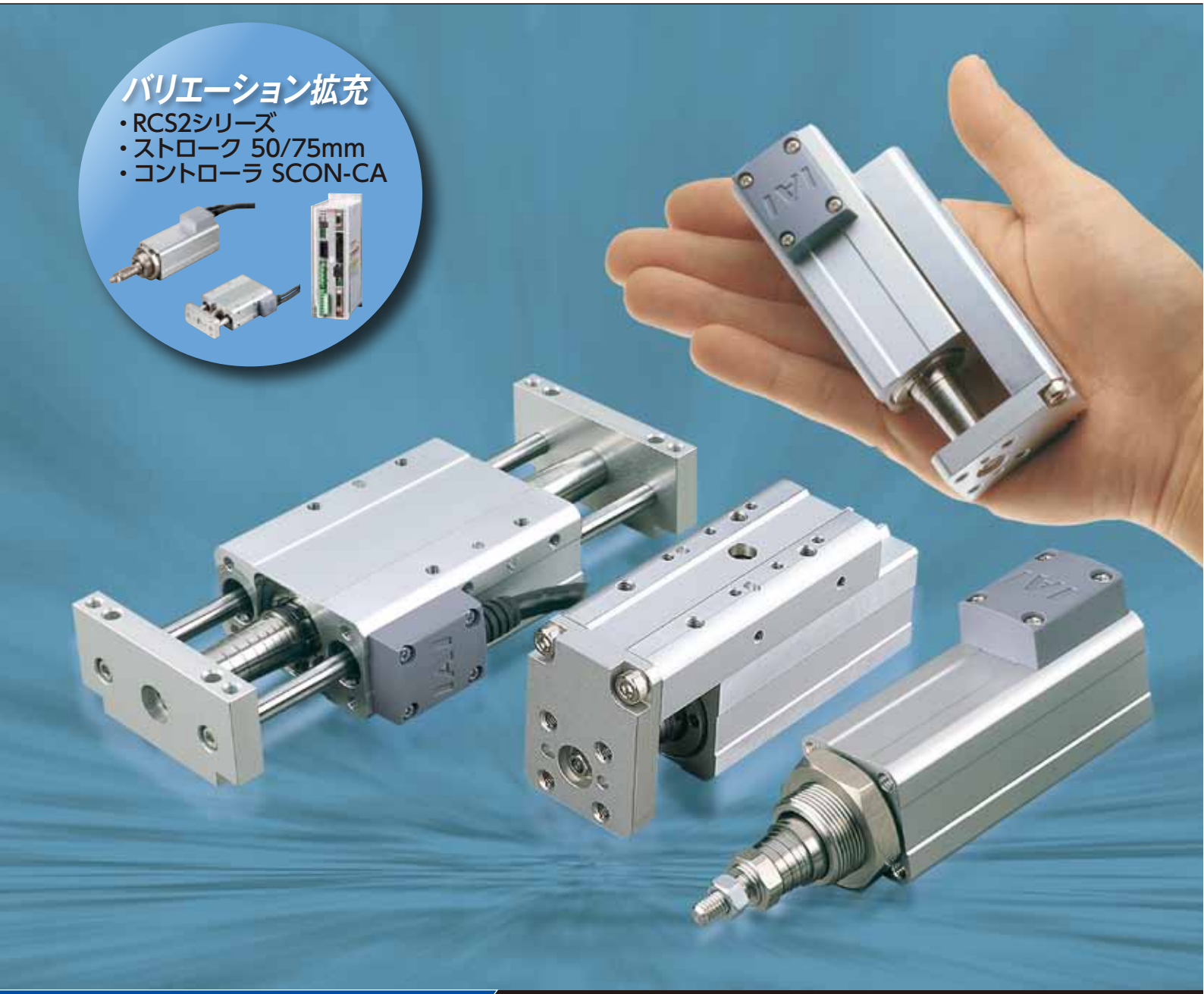
IAI
Quality and Innovation

サイショウ
細小型ロボシリンダ

RCP3
RCA2
RCS2
RCL



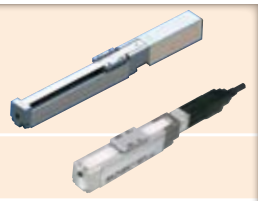
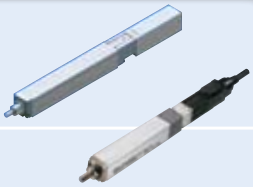
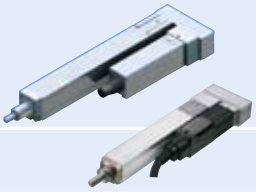
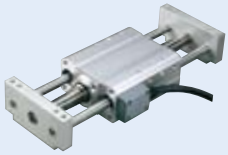
代理店

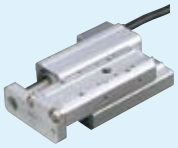
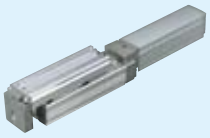
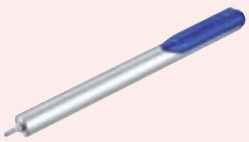
www.iai-robot.co.jp

2014_10

製品概要

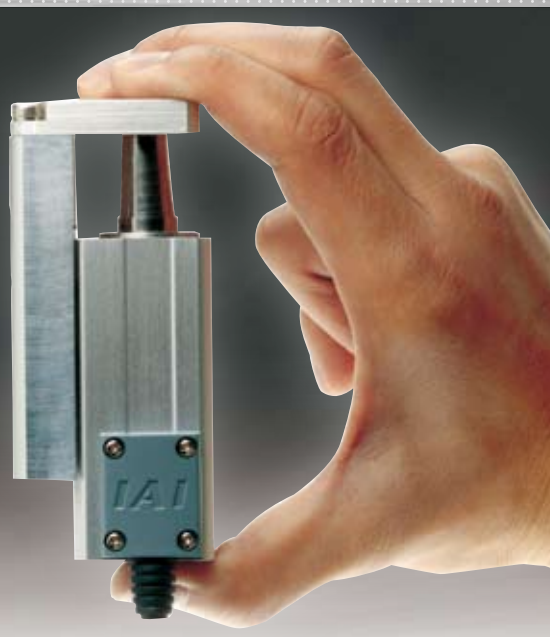
目次 …… 前-1
特長 …… 前-3
コントローラ特長 …… 前-7
仕様一覧表 …… 前-9
型式項目説明 …… 前-14

分類	形態		名称／外観		型式 シリーズ名	型式 タイプ名	本体幅	最大可搬(水平)	掲載ページ
スライダタイプ	モータユニット型		カップリングタイプ		RCP3	SA2AC	22mm	1kg	→P.17
						SA2BC	28mm	1kg	→P.19
					RCA2	SA2AC	20mm	2kg	→P.25
			折返しタイプ		RCP3	SA2AR	58mm	1kg	→P.21
						SA2BR	59.5mm	1kg	→P.23
					RCA2	SA2AR	41mm	2kg	→P.27
ロッドタイプ	ガイド無	モータユニット型	カップリングタイプ		RCP3	RA2AC	22mm	4kg	→P.29
						RA2BC	28mm	8kg	→P.31
					RCA2	RA2AC	18mm	2kg	→P.37
			折返しタイプ		RCP3	RA2AR	58mm	4kg	→P.33
						RA2BR	59.5mm	8kg	→P.35
					RCA2	RA2AR	41mm	2kg	→P.39
		全長ショート型	ナット固定取付タイプ		RCA2	RN3NA	28mm	3kg	→P.41
						RN4NA	34mm	6kg	→P.43
					New RCS2	RN5N	46mm	20kg	→P.45
			タップ穴取付タイプ		RCA2	RP3NA	28mm	3kg	→P.47
						RP4NA	34mm	6kg	→P.49
					New RCS2	RP5N	46mm	20kg	→P.51
	ガイド付	全長ショート型	シングルガイド付タイプ		RCA2	GS3NA	28mm	3kg	→P.53
						GS4NA	34mm	6kg	→P.55
					New RCS2	GS5N	46mm	20kg	→P.57
			ダブルガイド付タイプ		RCA2	GD3NA	28mm	3kg	→P.59
						GD4NA	34mm	6kg	→P.61
					New RCS2	GD5N	46mm	20kg	→P.63
			スライドユニットタイプ		RCA2	SD3NA	60mm	3kg	→P.65
						SD4NA	72mm	6kg	→P.67
					New RCS2	SD5N	94mm	20kg	→P.69

分類	形態	名称／外観		型式 シリーズ名	型式 タイプ名	本体幅	最大可搬（水平）	掲載ページ
テーブルタイプ	全長ショート型	コンパクトタイプ		RCA2	TCA3NA	32mm	3kg	→P.71
					TCA4NA	36mm	6kg	→P.73
				New RCS2	TCA5N	48mm	20kg	→P.75
		ワイドタイプ		RCA2	TWA3NA	50mm	3kg	→P.77
					TWA4NA	58mm	6kg	→P.79
				New RCS2	TWA5N	80mm	20kg	→P.81
		扁平タイプ		RCA2	TFA3NA	61mm	3kg	→P.83
					TFA4NA	71mm	6kg	→P.85
				New RCS2	TFA5N	95mm	20kg	→P.87
	モータユニット型	カップリングタイプ		RCP3	TA3C	36mm	2kg	→P.89
					TA4C	40mm	3kg	→P.91
				RCA2	TA4C	40mm	3kg	→P.93
		折返しタイプ		RCP3	TA3R	72mm	2kg	→P.95
					TA4R	81mm	3kg	→P.97
				RCA2	TA4R	81mm	3kg	→P.99
リニアサーボタイプ	マイクロスライダ	スリムタイプ		RCL	SA1L	20mm	0.5kg	→P.101
					SA2L	24mm	1kg	→P.103
					SA3L	28mm	2kg	→P.105
		ロングストロークタイプ シングルスライダ			SA4L	40mm	0.8kg	→P.107
					SA5L	48mm	1.6kg	→P.111
					SA6L	58mm	3.2kg	→P.115
		ロングストロークタイプ マルチスライダ			SM4L	40mm	0.8kg	→P.109
					SM5L	48mm	1.6kg	→P.113
					SM6L	58mm	3.2kg	→P.117
	マイクロシリンダ	スリムタイプ		RCL	RA1L	φ16mm	0.5kg	→P.119
					RA2L	φ20mm	1kg	→P.121
					RA3L	φ25mm	2kg	→P.123
コントローラ		PMEC／AMEC コントローラ						→P.131
		PSEP／ASEP コントローラ						→P.141
		SCON-CA コントローラ New						→P.157

もっと小さくを叶えた、
次世代電動シリンダ

細小型
ロボシリンダ

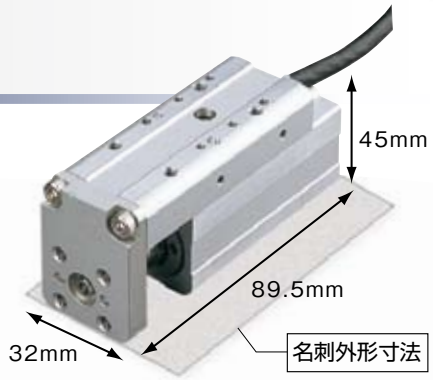


ROBO CYLINDER

細小型（省スペース）

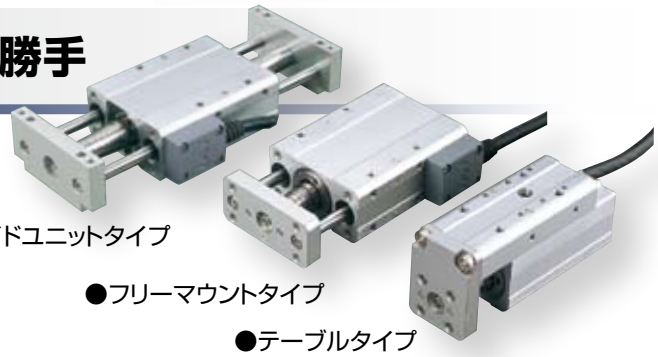
新開発モータ搭載により、全長･幅･高さ寸法を大幅に小型化しエアシリンダに匹敵するサイズを実現しました。
これまでスペースの関係でエアシリンダしか使用出来なかった装置も電動シリンダへの置き換えが可能になりました。

細小型テーブルコンパクトタイプRCA2-TCA3NAは、名刺の寸法内に収まります



エアシリンダライクな形状、使い勝手

代表的なエアシリンダの形状と同じタイプをご用意しました。
エアシリンダの感覚に慣れた方も違和感無くご使用頂くことが出来ます。

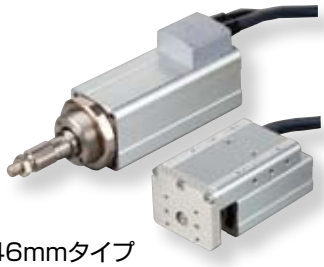


バリエーション拡充

本体幅を縮小したスリムタイプや、高可搬･ロングストロークを実現した本体幅46mmタイプ等の新機種追加で使用用途が更に広がりました。

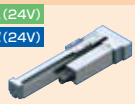
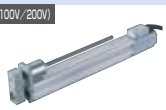
スリムタイプ
RCA2-SA2AC/SA2AR
RCA2-RA2AC/RA2AR

小型ボールネジタイプ
RCA2-□□3NA
RCA2-□□4NA
50ストローク



本体幅46mmタイプ
RCS2-□□5N

〈ロボシリンダ既存機種と本カタログ掲載機種〉

		本カタログ掲載機種	既存機種			
スライダタイプ	名称	モータユニットタイプ	モータユニットタイプ	カップリングタイプ	カップリングタイプ	カップリングタイプ
	タイプ	SA2AC/SA2BC	SA3C/SA4C/SA5C/SA6C	SA5C/SA6C/SA7C/SS7C/SS8C	SA4C/SA5C/SA6C	SA4C/SA5C/SA6C/SA7C/SS7C/SS8C
	外観	パルス(24V) サーボ(24V)	パルス(24V) サーボ(24V)	パルス(24V)	サーボ(24V)	サーボ(100V/200V)
	名称	モータユニット折返しタイプ	モータユニット折返しタイプ	モータ折返しタイプ	モータ折返しタイプ	モータ折返しタイプ
	タイプ	SA2AR/SA2BR	SA3R/SA4R/SA5R/SA6R	SA5R/SA6R/SA7R/SS7R/SS8R	SA4R/SA5R/SA6R	SA4R/SA5R/SA6R/SA7R/SS7R/SS8R
	外観	パルス(24V) サーボ(24V) 	パルス(24V) サーボ(24V)	パルス(24V)	サーボ(24V)	サーボ(100V/200V)
ロッドタイプ	名称	モータユニットタイプ	カップリングタイプ	カップリングタイプ	全長ショートタイプ	高推力タイプ
	タイプ	RA2AC/RA2BC	RA3C/RA4C/RA6C	RA3C/RA4C/RA5C	SRA7BD	RA10C
	外観	パルス(24V) サーボ(24V)	パルス(24V)	サーボ(24V) サーボ(100V/200V)	サーボ(100V/200V)	パルス(24V)
	名称	モータユニット折返しタイプ	モータ折返しタイプ	モータ折返しタイプ	モータ折返し全長ショートタイプ	モータ折返し超高推力タイプ
	タイプ	RA2AR/RA2BR	RA3R/RA4R	RA5R	SRA4R	RA13R
	外観	パルス(24V) サーボ(24V)	サーボ(24V) サーボ(100V/200V)	サーボ(100V/200V)	パルス(24V) サーボ(24V)	サーボ(100V/200V)
	名称	シングルガイド付タイプ	シングルガイド付タイプ	シングルガイド付タイプ	シングルガイド付タイプ	シングルガイド付全長ショートタイプ
	タイプ	GS3NA/GS4NA/GS5N	RGS4C/RGS6C	RGS3C/RGS4C	RGS5C	SRGS4R/SRGS7BD
	外観	サーボ(24V) サーボ(100V/200V) New	パルス(24V) サーボ(100V/200V)	サーボ(24V) サーボ(100V/200V)	サーボ(100V/200V) 	パルス(24V) サーボ(24V) サーボ(100V/200V)
	名称	ダブルガイド付タイプ	ダブルガイド付タイプ	ダブルガイド付タイプ	ダブルガイド付タイプ	ダブルガイド付全長ショートタイプ
	タイプ	GD3NA/GD4NA/GD5N	RGD4C/RGD6C	RGD3C/RGD4C	RGD5C	SRGD4R/SRGD7BD
	外観	サーボ(24V) サーボ(100V/200V) New	パルス(24V)	サーボ(24V) サーボ(100V/200V)	サーボ(100V/200V)	パルス(24V) サーボ(24V) サーボ(100V/200V)
	名称	スライドユニットタイプ				
	タイプ	SD3NA/SD4NA/SD5N				
	外観	サーボ(24V) サーボ(100V/200V) New				
テーブルタイプ	名称	モータユニットタイプ	モータユニットタイプ			
	タイプ	TA3C/TA4C	TA5C/TA6C/TA7C			
	外観	パルス(24V) サーボ(24V)	パルス(24V) サーボ(24V)			
	名称	モータ折返しタイプ	モータ折返しタイプ			
	タイプ	TA3R/TA4R	TA5R/TA6R/TA7R			
	外観	パルス(24V) サーボ(24V)	パルス(24V) サーボ(24V)			
	名称	コンパクトタイプ	ワイドタイプ	扁平タイプ		
	タイプ	TCA3NA/TCA4NA/TCA5N	TWA3NA/TWA4NA/TWA5N	TFA3NA/TFA4NA/TFA5N		
	外観	サーボ(24V) サーボ(100V/200V) New	サーボ(24V) サーボ(100V/200V) New	サーボ(24V) サーボ(100V/200V) New		
リニアサーボタイプ	名称	マイクロシリンダ	マイクロスライダ(スリム)	マイクロスライダ(ロング)	マルチスライダ	
	タイプ	RA1L/RA2L/RA3L	SA1L/SA2L/SA3L	SA4L/SA5L/SA6L	SM4L/SM5L/SM6L	
	外観	サーボ(24V)	サーボ(24V)	サーボ(24V)	サーボ(24V)	

※タイプの数字は本体の幅を表します。
同じ数字でも機種によって寸法が異なりますので
詳細は各タイプの図面をご覧下さい。

タイプ	本体幅
2A	22mm
2B	28mm
3	28～36mm
4	34～45mm
5	48～55mm
6	58～64mm
7	71～75mm
8	80mm
10	100mm
13	130mm

※パルス(24V)、サーボ(24V)、サーボ(100V/200V)
の表記は、モータの種類を表します。

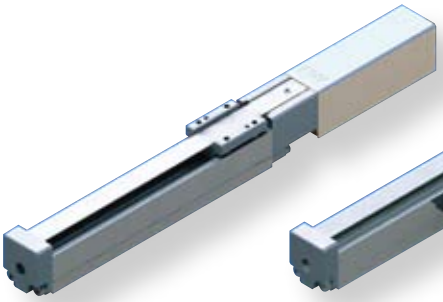
パルス(24V)→RCP3／RCP2シリーズ
サーボ(24V)→RCL／RCA2／RCAシリーズ
サーボ(100V／200V)→RCS2シリーズ

細小型スライダタイプ

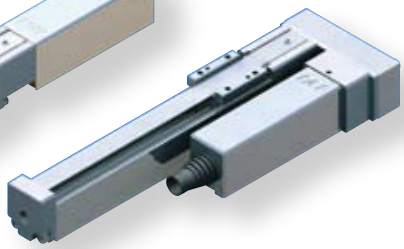
本体上のスライダが前後に移動して位置決めを行います。

特長
・モータがユニット式のため交換作業が簡単に行えます。
・スリムなストレートタイプ(カップリングタイプ)と、全長を短縮した折返しタイプが選択可能です。

用途
ワークを載せた治具やテーブルの移動、等



モータユニット型
カップリングタイプ



モータユニット型
折返しタイプ

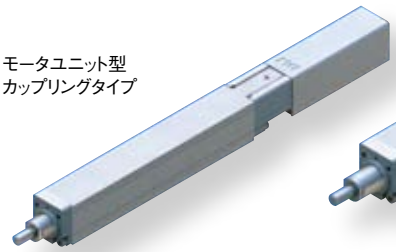
細小型ロッドタイプ

本体からロッドが伸縮し位置決めや押し付けを行います。

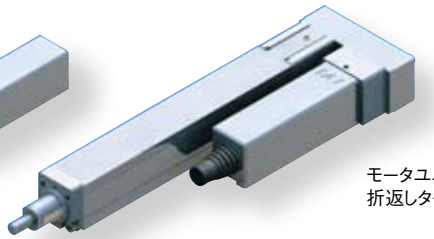
特長
・スリムなモータユニット型と全長を大幅に短縮した全長ショート型が選択可能です。
・ガイドを内蔵し剛性と直進性を高めたガイド付きタイプと、ガイドを外付けにすることで本体を大幅に小型化したガイドなしタイプが選択可能です。

用途
製品や治具の昇降、押し出し、クランプ、等

全長ショート型
ダブルガイド付
フリーマウントタイプ



モータユニット型
カップリングタイプ



モータユニット型
折返しタイプ

全長ショート型
ダブルガイド付
スライドユニットタイプ

全長ショート型
ナット固定取付タイプ

全長ショート型
タップ穴取付タイプ

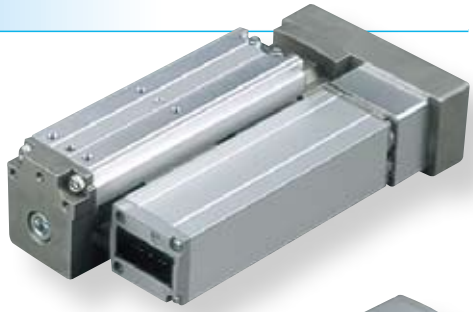
全長ショート型
シングルガイド付
フリーマウントタイプ

細小型テーブルタイプ

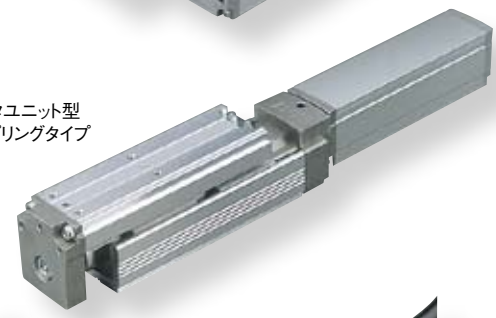
本体上のテーブルがスライドして位置決めを行います。

特長
・ガイド内蔵のため張り出し荷重を受けることが出来ます。
・コンパクトな全長ショート型とロングストロークのモータユニット型が選択出来ます。

用途
製品や治具の昇降、水平移動、押し出し、等
（本体から張り出した取付が可能）

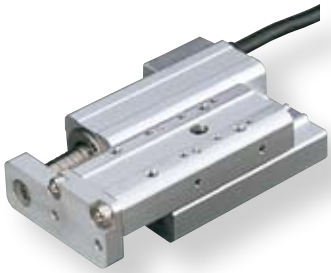


モータユニット型
折返しタイプ



モータユニット型
カップリングタイプ

全長ショート型
ワイドタイプ



全長ショート型
扁平タイプ

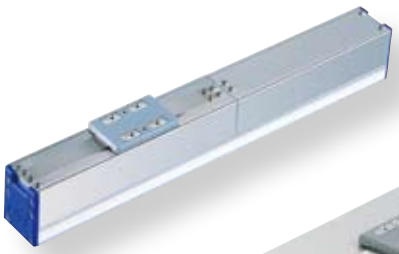
全長ショート型
コンパクトタイプ

細小型リニアサーボタイプ

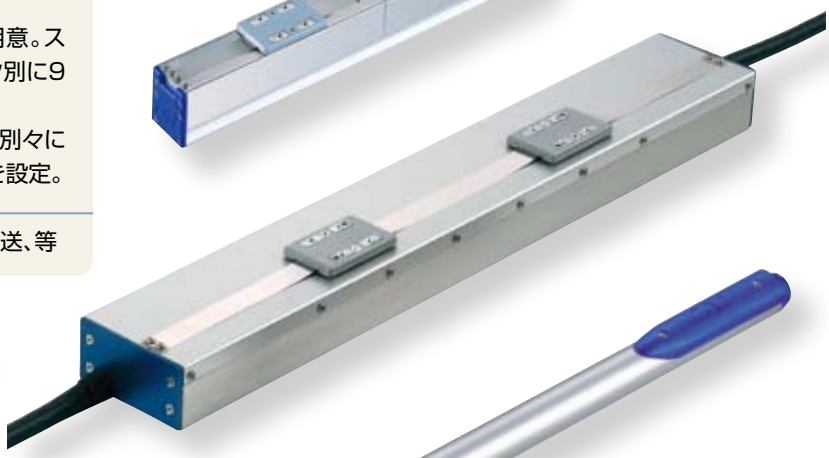
軽量物の高速搬送が可能です。

特長
・リニアモータ搭載により、最大2Gでの高速･高加減速動作が可能です。
・スライダタイプとロッドタイプを用意。スライダタイプはサイズとストローク別に9種類のタイプを設定。
・1台の軸に2つのスライダを搭載し別々に動作可能なマルチスライダタイプを設定。

用途
タクトタイムの短縮が要求される搬送、等



マイクロスライダ
スリムタイプ



マイクロスライダ
ロングストロークタイプ
マルチスライダ

マイクロスライダ
ロングストロークタイプ
シングルスライダ

マイクロシリンダ
スリムタイプ

コントローラ

ROBO CYLINDER

電磁弁と同じ制御の3点位置決めタイプからネットワークタイプまで様々な用途に応じたタイプをラインナップ

コントローラの操作パネルで教示や試運転が可能な3点位置決めタイプや、最大512点の位置決めが可能な多点位置決めタイプ、各種ネットワークに接続可能なネットワークタイプ等、様々な制御方式のコントローラが選択出来ます。

3点位置決めタイプ（3ポジションコントローラ）は電磁弁の信号と同じ信号で動作が可能ですので、現在お使いのエア機器を使用した装置を電動シリンダに変更することも可能です。（詳細は右ページをご参照下さい）

アクチュエータの各機種（シリーズ）とコントローラの接続関係については下表をご参照下さい。

コントーラ種類	ポジショナタイプ		ネットワークタイプ	プログラムタイプ
	3ポジションコントローラ	512点コントローラ		
特　長	●信号のON/OFFだけで動作が可能な簡単操作タイプ。 ●電磁弁と同じ信号で動作が可能。	●512点の多点位置決めが可能。 ●パルス列制御にも対応。	●主要なフィールドネットワークに直接接続が可能。 ●座標値を直接数値で指定して移動が可能。 ●現在位置や軸状態を上位機器で確認が可能。	●PLC等の上位機器がなくても単独で動作が可能。 ●PSEL/ASEL/SSELは最大2軸、XSELは最大6軸の同時制御が可能。
RCP3	PMEC PSEP	PCON-CA PCON-C	PCON-C RPCON	PSEL
RCA2 RCL	AMEC ASEP	ACON-C	ACON-C RACON	ASEL
RCS2		SCON-CA	SCON-CA	SSEL XSEL

2点・3点位置決めに特化した新コントローラ PMEC/AMEC、PSEP/ASEP

PMEC/AMEC、PSEP/ASEPは従来のコントローラのように多くの移動ポジションを必要とせず、エアシリンダのように2点から3点の移動しか必要ない場合に使用するための簡単コントローラです。

PMEC/AMECはコントローラに操作パネルを設置し、停止位置、速度、加減速の設定及び試験動作が可能ですので、電気関係のご担当以外の方でも、ロボシリンダの動作設定・調整が可能です。

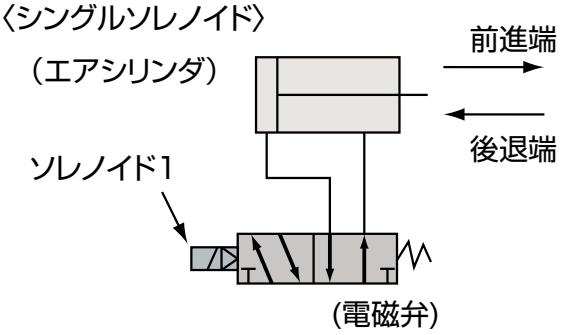
エアシリンダの電磁弁と同じ信号で動作が可能。

PMEC／AMEC、PSEP／ASEPの動作方法

PMEC／AMEC、PSEP／ASEPはエアシリンダの電磁弁と同じ信号で動作が可能です。
電磁弁にはシングルソレノイドとダブルソレノイドの2種類があり、そのどちらにも対応しています。

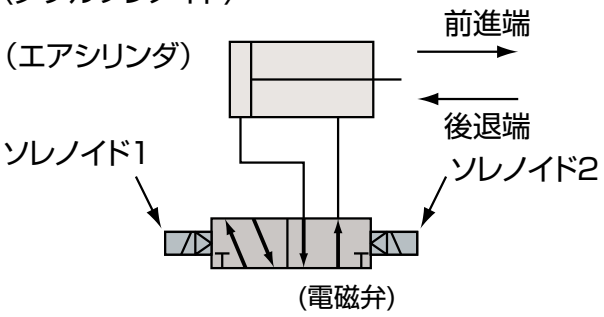
■エアシリンダ電磁弁の場合

〈シングルソレノイド〉



ソレノイド1への信号	ロッドの動き
ON	前進端
OFF	後退端

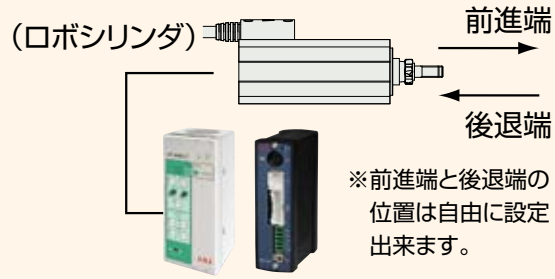
〈ダブルソレノイド〉



ソレノイド1への信号	ソレノイド2への信号	ロッドの動き
ON	OFF	前進端
OFF	ON	後退端

■PMEC／AMEC、PSEP／ASEPの場合

〈シングルソレノイドの置き換え〉

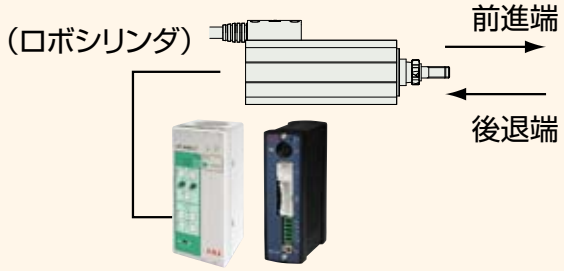


※前進端と後退端の位置は自由に設定出来ます。

（PMEC／AMEC、PSEP／ASEP）

コントローラ入力0番への信号	ロッドの動き
ON	前進端
OFF	後退端

〈ダブルソレノイドの置き換え〉



（PMEC／AMEC、PSEP／ASEP）

コントローラ入力1番への信号	コントローラ入力0番への信号	ロッドの動き
ON	OFF	前進端
OFF	ON	後退端

※基本は上記同様2点間移動になりますが、パラメータ切り替えで3点間移動も可能です。

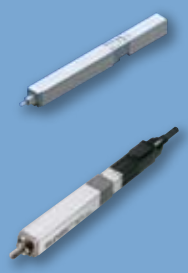
仕様一覧表

ROBO CYLINDER

スライダタイプ

種類	名称／外観	型式 シリーズ名	型式 タイプ名	エンコーダ	モータ種類 種類	モータ種類 サイズ	送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm／s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁
モータユニット型	カップリングタイプ	RCP3	SA2AC	インクリメンタル	パルスモータ	20□	すべりネジ	4	—	0.25	—	200	25～100(25毎)	±0.05	P.17
								2	—	0.5	—	100			
								1	—	1	—	50			
			SA2BC					6	—	0.25	—	300	25～150(25毎)		P.19
								4	—	0.5	—	200			
								2	—	1	—	100			
		RCA2	SA2AC		サーボモータ	5W	ボールネジ	4	21.4	0.5	0.25	200	25～100(25毎)	±0.02	P.25
								2	42.3	1	0.5	100			
								1	85.5	2	1	50			
	折返しタイプ	RCP3	SA2AR		パルスモータ	20□	すべりネジ	4	—	0.25	—	200	25～100(25毎)	±0.05	P.21
								2	—	0.5	—	100			
								1	—	1	—	50			
			SA2BR					6	—	0.25	—	300	25～150(25毎)		P.23
								4	—	0.5	—	200			
								2	—	1	—	100			
		RCA2	SA2AR		サーボモータ	5W	ボールネジ	4	21.4	0.5	0.25	200	25～100(25毎)	±0.02	P.27
								2	42.3	1	0.5	100			
								1	85.5	2	1	50			

細小型ロッドタイプ

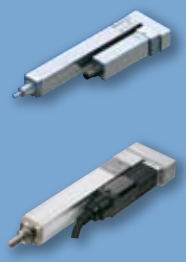
種類	名称／外観	型式 シリーズ名	型式 タイプ名	エンコーダ	モータ種類 種類	モータ種類 サイズ	送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm／s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁
モータユニット型	カップリングタイプ 	RCP3	RA2AC	インクリメンタル	パルスモータ	20□	すべりネジ	4	—	0.25	0.125	200	25～100(25毎)	±0.05	P.29
								2	—	0.5	0.25	100			
								1	—	1	0.5	50			
							ボールネジ	4	—	0.5	0.2	200		±0.02	
								2	—	1	0.375	100			
								1	—	2	0.75	50			
						20□ 高推力		4	—	1	0.325	200			
								2	—	2	0.625	100			
								1	—	4	1.25	50			
			RA2BC			20□	すべりネジ	6	—	0.25	0.125	300	25～150(25毎)	±0.05	P.31
								4	—	0.5	0.25	200			
								2	—	1	0.5	100			
							ボールネジ	6	—	0.5	0.2	300		±0.02	
								4	—	1	0.375	200			
								2	—	2	0.75	100			
								1	—	4	1.5	50			
						20□ 高推力		6	—	1	0.325	300			
								4	—	2	0.625	200			
								2	—	4	1.25	100			
								1	—	8	2.5	50			
		RCA2	RA2AC		サーボモータ	5W	ボールネジ	4	21.4	0.5	0.25	200	25～100(25毎)	±0.02	P.37
								2	42.3	1	0.5	100			
								1	85.5	2	1	50			

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

■「すべりネジ」タイプの上手な使い方

(1)動作頻度の少ない用途に適しています。(目安として10秒に1回の動作で24時間稼動、年240日稼動の場合約5年となります)
(2)可搬質量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
(3)±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
(4)メンテナンスしやすい場所に設置してください。

ロッドタイプ

種類	名称／外観	型式 シリーズ名	型式 タイプ名	エンコーダ	モータ種類 種類	モータ種類 サイズ	送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm／s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁
モータユニット型	折返しタイプ 	RCP3	RA2AR	インクリメンタル	パルスモータ	20□	すべりネジ	4	—	0.25	0.125	200	25～100(25毎)	±0.05	P.33
								2	—	0.5	0.25	100			
								1	—	1	0.5	50			
							ボールネジ	4	—	0.5	0.2	200		±0.02	
								2	—	1	0.375	100			
								1	—	2	0.75	50			
						20□ 高推力		4	—	1	0.325	200			
								2	—	2	0.625	100			
								1	—	4	1.25	50			
			RA2BR			20□	すべりネジ	6	—	0.25	0.125	300	25～150(25毎)	±0.05	P.35
								4	—	0.5	0.25	200			
								2	—	1	0.5	100			
							ボールネジ	6	—	0.5	0.2	300		±0.02	
								4	—	1	0.375	200			
								2	—	2	0.75	100			
								1	—	4	1.5	50			
						20□ 高推力		6	—	1	0.325	300			
								4	—	2	0.625	200			
								2	—	4	1.25	100			
								1	—	8	2.5	50			
		RCA2	RA2AR		サーボモータ	5W	ボールネジ	4	21.4	0.5	0.25	200	25～100(25毎)	±0.02	P.39
								2	42.3	1	0.5	100			
								1	85.5	2	1	50			
全長ショート型	ナット固定取付タイプ	RCA2	RN3NA	インクリメンタル	サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50 New	±0.05	P.41
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			RN4NA			20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30 50 New	±0.05	P.43
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							ボールネジ	6	33.8	2	0.5	270〈220〉		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		New RCS2	RN5N		サーボモータ(200V)	60W	ボールネジ	10	89	5	1.5	380〈330〉	50 75	±0.02	P.45
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			
	タップ穴取付タイプ	RCA2	RP3NA		サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50 New	±0.05	P.47
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			RP4NA			20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30 50 New	±0.05	P.49
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							ボールネジ	6	33.8	2	0.5	270〈220〉		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		New RCS2	RP5N		サーボモータ(200V)	60W	ボールネジ	10	89	5	1.5	380〈330〉	50 75	±0.02	P.51
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			

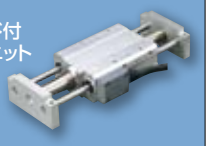
※〈　〉内は垂直使用の場合です。

次のページへ続く

仕様一覧表

ROBO CYLINDER

ロッドタイプ

種類	名称／外観	型式 シリーズ名	型式 タイプ名	エンコーダ	モータ種類 種類	モータ種類 サイズ	送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm／s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁
全長ショート型	シングルガイド付タイプ	RCA2	GS3NA	インクリメンタル	サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50 New	±0.05	P.53
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			GS4NA			20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30 50 New	±0.05	P.55
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							ボールネジ	6	33.8	2	0.5	270〈220〉		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		New RCS2	GS5N		サーボモータ(200V)	60W	ボールネジ	10	89	5	1.5	380〈330〉	50 75	±0.02	P.57
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			
	ダブルガイド付タイプ	RCA2	GD3NA		サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50 New	±0.05	P.59
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			GD4NA			20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30 50 New	±0.05	P.61
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							ボールネジ	6	33.8	2	0.5	270〈220〉		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		New RCS2	GD5N		サーボモータ(200V)	60W	ボールネジ	10	89	5	1.5	380〈330〉	50 75	±0.02	P.63
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			
	ダブルガイド付スライドユニットタイプ 	RCA2	SD3NA		サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	25 50	±0.05	P.65
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			SD4NA			20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	300	25 50 75	±0.05	P.67
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							ボールネジ	6	33.8	2	0.5	300		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		New RCS2	SD5N		サーボモータ(200V)	60W	ボールネジ	10	89	5	1.5	380〈330〉	50 75	±0.02	P.69
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			

※〈　〉内は垂直使用の場合です。

■「すべりネジ」タイプの上手な使い方

(1)動作頻度の少ない用途に適しています。(目安として10秒に1回の動作で24時間稼動、年240日稼動の場合約5年となります)
(2)可搬質量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
(3)±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
(4)メンテナンスしやすい場所に設置してください。

テーブルタイプ

種類	名称／外観	型式 シリーズ名	型式 タイプ名	エンコーダ	モータ種類 種類	モータ種類 サイズ	送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm／s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁
全長ショート型	コンパクトタイプ	RCA2	TCA3NA	インクリメンタル	サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50 New	±0.05	P.71
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			TCA4NA			20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30 50 New	±0.05	P.73
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							ボールネジ	6	33.8	2	0.5	270〈220〉		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		New RCS2	TCA5N		サーボモータ(200V)	60W	ボールネジ	10	89	5	1.5	380〈330〉	50 75	±0.02	P.75
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			
	ワイドタイプ	RCA2	TWA3NA		サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50 New	±0.05	P.77
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			TWA4NA			20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30 50 New	±0.05	P.79
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							ボールネジ	6	33.8	2	0.5	270〈220〉		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		New RCS2	TWA5N		サーボモータ(200V)	60W	ボールネジ	10	89	5	1.5	380〈330〉	50 75	±0.02	P.81
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			
	扁平タイプ	RCA2	TFA3NA		サーボモータ(24V)	10W	すべりネジ	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50 New	±0.05	P.83
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							ボールネジ	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			TFA4NA			20W	すべりネジ	6	19.9	0.25	0.125	220	30 50 New	±0.05	P.85
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							ボールネジ	6	33.8	2	0.5	270〈220〉		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		New RCS2	TFA5N		サーボモータ(200V)	60W	ボールネジ	10	89	5	1.5	380〈330〉	50 75	±0.02	P.87
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			

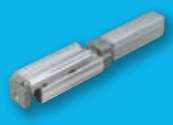
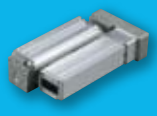
※〈　〉内は垂直使用の場合です。

次のページへ続く

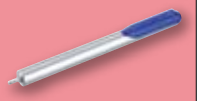
仕様一覧表

ROBO CYLINDER

テーブルタイプ

種類	名称／外観	型式 シリーズ名	型式 タイプ名	エンコーダ	モータ種類 種類	モータ種類 サイズ	送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm／s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁
モータユニット型	カップリングタイプ 	RCP3	TA3C	インクリメンタル	パルスモータ	20□	ボールネジ	6	-	～0.7	～0.3	300〈200〉	20～100 (10mm毎)	±0.02	P.89
								4	-	～1.4	～0.6	200〈133〉			
								2	-	～2	～1	100〈67〉			
			TA4C			28□		6	-	～1	～0.5	300			P.91
								4	-	～2	～1	200			
								2	-	～3	～1.5	100			
		RCA2	TA4C		サーボモータ	10W		6	-	1	0.5	300			P.93
								4	-	2	1	200			
								2	-	3	1.5	100			
	折返しタイプ 	RCP3	TA3R		パルスモータ	20□	ボールネジ	6	-	～0.7	～0.3	300〈200〉			P.95
								4	-	～1.4	～0.6	200〈133〉			
								2	-	～2	～1	100〈67〉			
			TA4R			28□		6	-	～1	～0.5	300			P.97
								4	-	～2	～1	200			
								2	-	～3	～1.5	100			
		RCA2	TA4R		サーボモータ	10W		6	-	1	0.5	300			P.99
								4	-	2	1	200			
								2	-	3	1.5	100			

リニアサーボタイプ

種類	名称／外観	型式 シリーズ名	型式 タイプ名	エンコーダ	モータ種類 種類	モータ種類 サイズ	送りネジ	リード(mm)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm／s)	ストローク(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	掲載頁
マイクロスライダ	スリムタイプ	RCL	SA1L	インクリメンタル	リニアモータ	2W	-	-	2	0.5	-	420	40	±0.1	P.101
			SA2L			5W		-	4	1	-	460	48		P.103
			SA3L			10W		-	8	2	-	600	64		P.105
	ロングストロークタイプ		SA4L			2W		-	2.5	0.8	-	1200	30～180 (30mm毎)		P.107
			SM4L					-					30～120 (30mm毎)		P.109
			SA5L			5W		-	5	1.6	-	1400	36～216 (36mm毎)		P.111
			SM5L					-					36～144 (36mm毎)		P.113
			SA6L			10W		-	10	3.2	-	1600	48～288 (48mm毎)		P.115
			SM6L					-					48～192 (48mm毎)		P.117
マイクロシリンダ	スリムタイプ 	RCL	RA1L			2W		-	2.5	0.5	0.1	300	25		P.119
			RA2L			5W		-	5	1	0.2	340	30		P.121
			RA3L			10W		-	10	2	0.4	450	40		P.123

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

型式項目説明

ロボシリンダ各シリーズの型式は下記の項目にて構成されます。
項目の内容については下記説明をご参照下さい。また項目の選択範囲(リード、ストローク等)はタイプ毎に異なりますので、詳細は各タイプのページでご確認下さい。

項目内容説明

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧	⑨

①シリーズ	各シリーズの名称を表します。
②タイプ	形状(スライダ、ロッド等)、サイズ(幅22mm等)、モータ結合方法等を表しています。
③エンコーダ種別	アクチュエータに装着されているエンコーダが、「アブソリュートタイプ」か「インクリメンタルタイプ」かを表します。 ※簡易アブソリュートタイプのコントローラを使用する場合は、アクチュエータのエンコーダ種別は「I」(インクリメンタル仕様)でお願いします。
④モータ種類	アクチュエータに装着されているモータのW数を表示します。 RCP3シリーズはパルスモータですのでW数ではなくモータサイズ(20P=20角モータ)を表示します。
⑤リード	送りネジのリード(ボールネジが1回転した時にスライダが移動する距離)を表します。 ボールネジは数字だけの表記で、すべりネジは数字の後にSが付きます。
⑥ストローク	アクチュエータのストローク(動作範囲)を表します。(単位はmmです)
⑦適応コントローラ	接続可能なコントローラのタイプを表します。 (コントローラの種類により使用するモータ・エンコーダケーブルが変わります)
⑧ケーブル長	アクチュエータとコントローラを接続するモータ・エンコーダケーブルの長さを表します。
⑨オプション	アクチュエータに装着されるオプションを表します。 ※複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入下さい。(例:A3-B-ML)

RCP3 — □ — I — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ　タイプ　エンコーダ種類　モータ種類　リード　ストローク　適応コントローラ　ケーブル長　オプション

細小型スライダタイプ	SA2AC	モータユニット型 カップリングタイプ 幅22mm
	SA2BC	モータユニット型 カップリングタイプ 幅28mm
	SA2AR	モータユニット型 折返しタイプ 幅58mm
	SA2BR	モータユニット型 折返しタイプ 幅59.5mm
細小型ロッドタイプ	RA2AC	モータユニット型 カップリングタイプ 幅22mm
	RA2BC	モータユニット型 カップリングタイプ 幅28mm
	RA2AR	モータユニット型 折返しタイプ 幅58mm
	RA2BR	モータユニット型 折返しタイプ 幅59.5mm
細小型テーブルタイプ	TA3C	モータユニット型 カップリングタイプ 幅36mm
	TA4C	モータユニット型 カップリングタイプ 幅40mm
	TA3R	モータユニット型 折返しタイプ 幅72mm
	TA4R	モータユニット型 折返しタイプ 幅81mm

20P	20角モータ
20SP	20角高推力モータ
28P	28角モータ

1	ボールネジ1mm
2	ボールネジ2mm
4	ボールネジ4mm
6	ボールネジ6mm
1S	すべりネジ1mm
2S	すべりネジ2mm
4S	すべりネジ4mm
6S	すべりネジ6mm

※タイプにより異なります。

20	20mm
∫	∫
150	150mm

※タイプにより範囲は異なります。

P1	PCON
	RPCON
	PSEL
P3	PMEC
	PSEP

N	ケーブルなし
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定

B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出方向変更(上側)
CJR	ケーブル取出方向変更(右側)
CJL	ケーブル取出方向変更(左側)
CJO	ケーブル取出方向変更(外側)
CJB	ケーブル取出方向変更(下側)
ML	モータ左折返し
MR	モータ右折返し
NM	原点逆仕様

※タイプにより対応可能項目は異なります。

型式項目説明

ROBO CYLINDER

RCA2 — □ — I — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ　タイプ　エンコーダ種類　モータ種類　リード　ストローク　適応コントローラ　ケーブル長　オプション

タイプ

細小型スライダタイプ	SA2AC	モータユニット型 カップリングタイプ 幅20mm
	SA2AR	モータユニット型 折返しタイプ 幅41mm
細小型ロッドタイプ	RA2AC	モータユニット型 カップリングタイプ 幅18mm
	RA2AR	モータユニット型 折返しタイプ 幅41mm
細小型ロッドタイプ	RN3NA	全長ショート型 ナット固定取付タイプ 幅28mm
	RN4NA	全長ショート型 ナット固定取付タイプ 幅34mm
	RP3NA	全長ショート型 タップ穴取付タイプ 幅28mm
	RP4NA	全長ショート型 タップ穴取付タイプ 幅34mm
	GS3NA	全長ショート型 シングルガイド付 フリーマウントタイプ 幅28mm
	GS4NA	全長ショート型 シングルガイド付 フリーマウントタイプ 幅34mm
	GD3NA	全長ショート型 ダブルガイド付 フリーマウントタイプ 幅28mm
	GD4NA	全長ショート型 ダブルガイド付 フリーマウントタイプ 幅34mm
	SD3NA	全長ショート型 ダブルガイド付 スライドユニットタイプ 幅60mm
	SD4NA	全長ショート型 ダブルガイド付 スライドユニットタイプ 幅72mm
細小型テーブルタイプ	TCA3NA	全長ショート型 コンパクトタイプ 幅32mm
	TCA4NA	全長ショート型 コンパクトタイプ 幅36mm
	TWA3NA	全長ショート型 ワイドタイプ 幅50mm
	TWA4NA	全長ショート型 ワイドタイプ 幅58mm
	TFA3NA	全長ショート型 扁平タイプ 幅61mm
	TFA4NA	全長ショート型 扁平タイプ 幅71mm
	TA4C	モータユニット型 カップリングタイプ 幅40mm
	TA4R	モータユニット型 折返しタイプ 幅81mm

エンコーダ種類

I	

モータ種類

5	5W
10	10W
20	20W

リード

1	ボールネジ1mm
2	ボールネジ2mm
4	ボールネジ4mm
6	ボールネジ6mm
1S	すべりネジ1mm
2S	すべりネジ2mm
4S	すべりネジ4mm
6S	すべりネジ6mm

※タイプにより異なります。

ストローク

20	20mm
∫	∫
100	100mm

※タイプにより範囲は異なります。

適応コントローラ

A1	ACON
	RACON
	ASEL
A3	AMEC
	ASEP

ケーブル長

N	ケーブルなし
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定

オプション

K2	コネクタケーブル取出方向変更
B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出方向変更(上側)
CJR	ケーブル取出方向変更(右側)
CJL	ケーブル取出方向変更(左側)
CJO	ケーブル取出方向変更(外側)
CJB	ケーブル取出方向変更(下側)
LA	省電力対応
ML	モータ左折返し
MR	モータ右折返し
MT	モータ上折返し
NM	原点逆仕様

※タイプにより対応可能項目は異なります。

RCS2 — □ — I — 60 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ　タイプ　エンコーダ種類　モータ種類　リード　ストローク　適応コントローラ　ケーブル長　オプション

タイプ

小型ロッドタイプ	RN5N	全長ショート型 ナット固定取付タイプ 幅46mm
	RP5N	全長ショート型 タップ穴取付タイプ 幅46mm
	GS5N	全長ショート型 シングルガイド付タイプ 幅46mm
	GD5N	全長ショート型 ダブルガイド付タイプ 幅46mm
	SD5N	全長ショート型 ダブルガイド付き スライドユニットタイプ 幅94mm
小型テーブルタイプ	TCA5N	全長ショート型 コンパクトタイプ 幅48mm
	TWA5N	全長ショート型 ワイドタイプ 幅80mm
	TFA5N	全長ショート型 扁平タイプ 幅95mm

エンコーダ種類

60	60W

リード

2.5	2.5mm (ボールネジ)
5	5mm (ボールネジ)
10	10mm (ボールネジ)

ストローク

50	50mm
75	75mm

適応コントローラ

T2	SCON-CA
	SSEL
	XSEL

ケーブル長

N	ケーブルなし
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

オプション

K1	コネクタケーブル 左側取出し
K2	コネクタケーブル 前側取出し
K3	コネクタケーブル 右側取出し

RCL — □ — I — □ — N — □ — □ — □ — □

シリーズ　タイプ　エンコーダ種類　対応ドライバ出力　リード（なし）　ストローク　適応コントローラ　ケーブル長　オプション

タイプ

マイクロスライダ	SA1L	スリムタイプ 幅20mm シングルスライダ仕様
	SA2L	スリムタイプ 幅24mm シングルスライダ仕様
	SA3L	スリムタイプ 幅28mm シングルスライダ仕様
	SA4L	ロングストロークタイプ 幅40mm シングルスライダ仕様
	SA5L	ロングストロークタイプ 幅48mm シングルスライダ仕様
	SA6L	ロングストロークタイプ 幅58mm シングルスライダ仕様
	SM4L	ロングストロークタイプ 幅40mm マルチスライダ仕様
	SM5L	ロングストロークタイプ 幅48mm マルチスライダ仕様
	SM6L	ロングストロークタイプ 幅58mm マルチスライダ仕様
マイクロシリンダ	RA1L	スリムタイプ φ16mm
	RA2L	スリムタイプ φ20mm
	RA3L	スリムタイプ φ25mm

対応ドライバ出力

2	2W
5	5W
10	10W

ストローク

25	25mm
∫	∫
288	288mm

※タイプにより範囲は異なります。

適応コントローラ

A1	ACON
	RACON
	ASEL
A3	AMEC
	ASEP

ケーブル長

N	ケーブルなし
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定

オプション

B	ブレーキ

※マイクロシリンダ限定

機種選定上のご注意

■「すべりネジ」タイプの上手な使い方

(1)動作頻度の少ない用途に適しています。(目安として10秒に1回の動作で24時間稼動、年240日稼動の場合約5年となります)
(2)可搬質量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
(3)±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
(4)メンテナンスしやすい場所に設置してください。

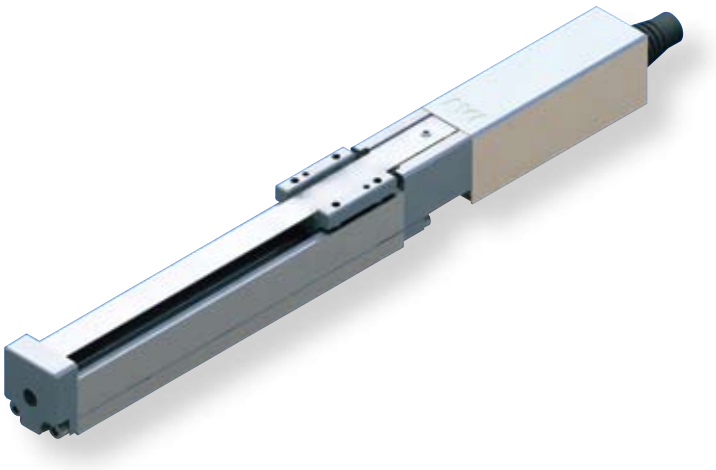
RCP3-SA2AC

ロボシリンダ　細小型スライダタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 22mm　パルスモータ　すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 － SA2AC － I － 20P － □ － □ － □ － □ － □

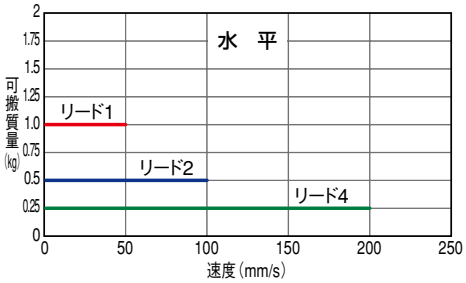
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mm毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です 。
　加速度は上記値が上限となります 。
(2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
(3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-SA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	－	± 0.05	25～100 (25mm毎)
RCP3-SA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	－		
RCP3-SA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	－		

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50～100 (mm)
すべりネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
25	－
50	－
75	－
100	－

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	－	－

アクチュエータ仕様

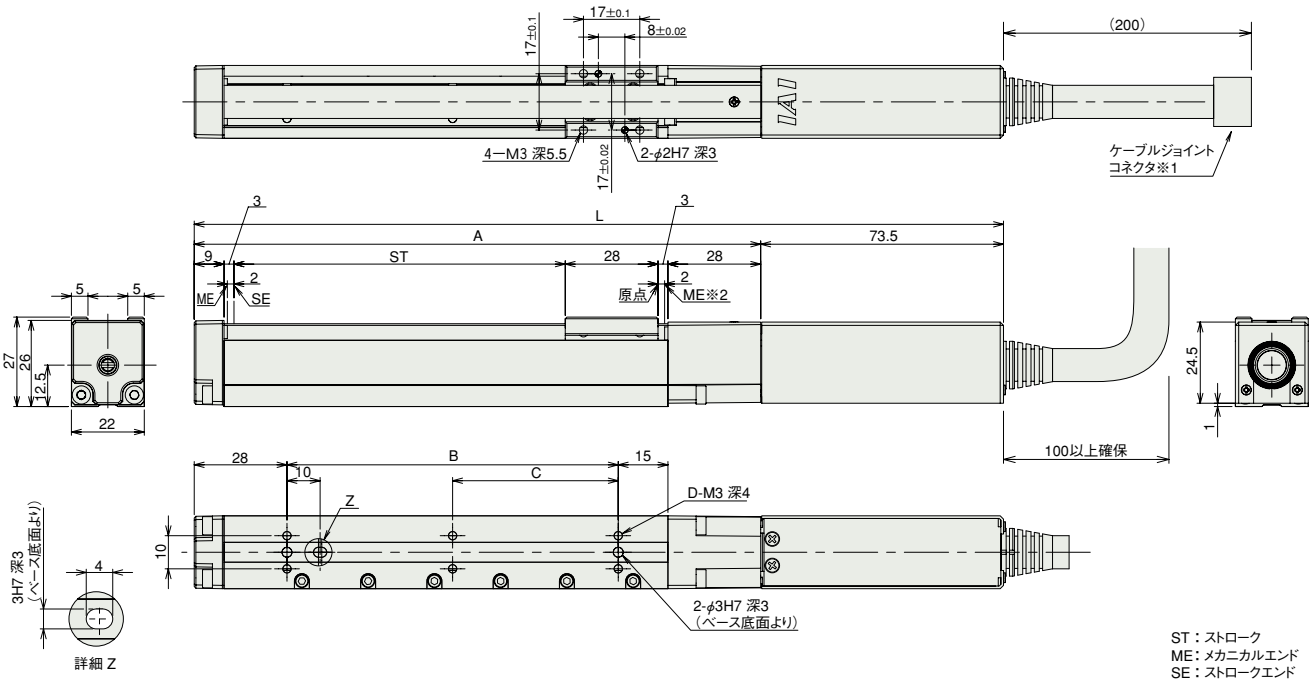
項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション	0.3mm以下（初期値）
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	1000万回（往復回数）

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。



ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	169.5	194.5	219.5	244.5
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量(kg)	0.25	0.27	0.29	0.3

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1：100V／2：100～240V)が入ります。

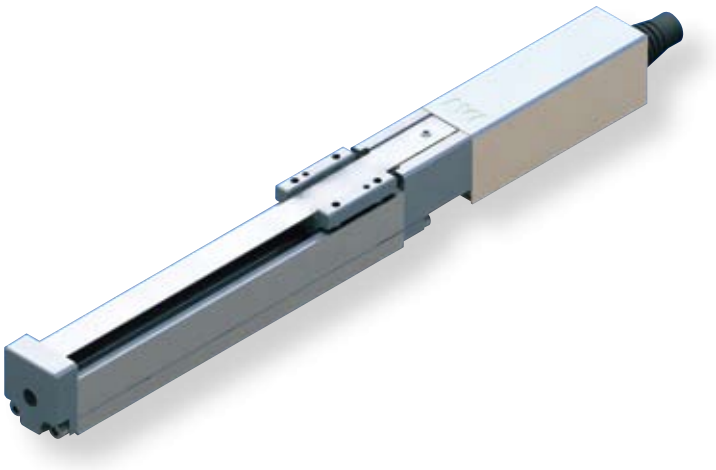
RCP3-SA2BC

ロボシリンダ　細小型スライダタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅28mm　パルスモータ　すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 － SA2BC － I － 20P － □ － □ － □ － □ － □ － □

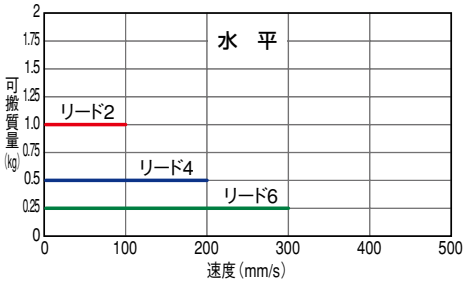
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm	25:25mm ～ 150:150mm (25mm毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です 。
　加速度は上記値が上限となります 。
(2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
(3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-SA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	－	± 0.05	25～150 (25mm毎)
RCP3-SA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.5	－	± 0.05	25～150 (25mm毎)
RCP3-SA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④	すべりネジ	2	1	－	± 0.05	25～150 (25mm毎)

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	25 (mm)	50 (mm)	75～150 (mm)
すべりネジ	6	180	280	300
すべりネジ	4	180	200	
すべりネジ	2	100		

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
25	－
50	－
75	－
100	－
125	－
150	－

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	－	－

アクチュエータ仕様

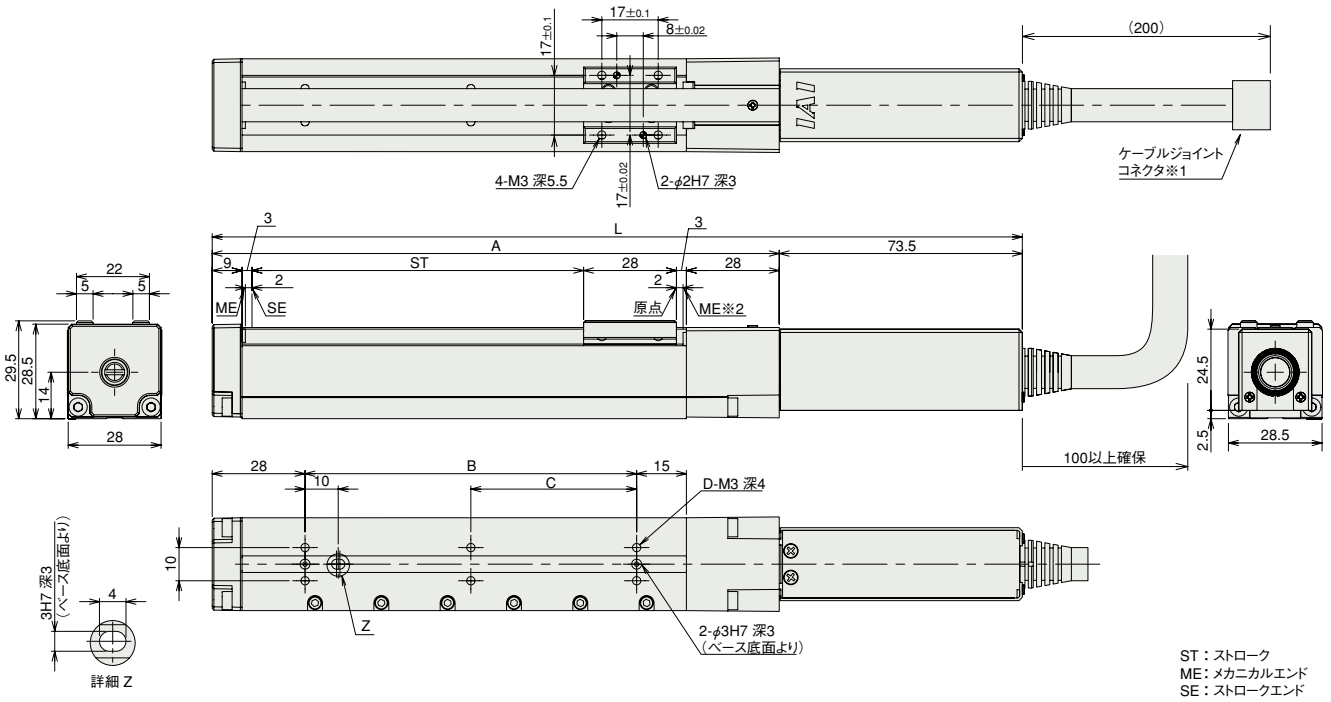
項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.3mm以下（初期値）
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	1000万回（往復回数）

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	169.5	194.5	219.5	244.5	269.5	294.5
A	96	121	146	171	196	221
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.3	0.32	0.35	0.37	0.4	0.42

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

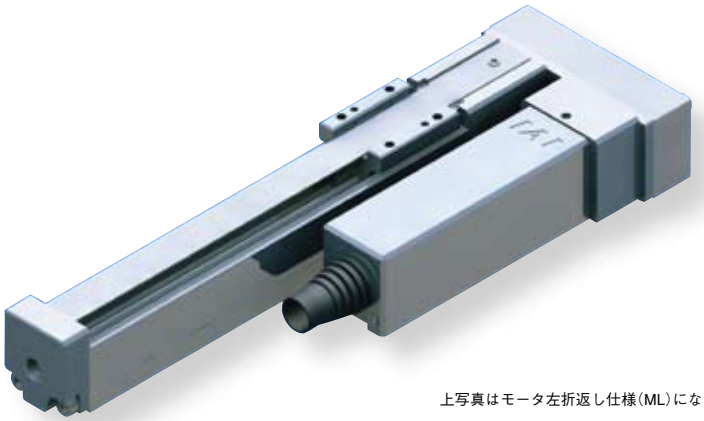
RCP3-SA2AR

ロボシリンダ　細小型スライダタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 58mm　パルスモータ　すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 － SA2AR － I － 20P － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mm毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

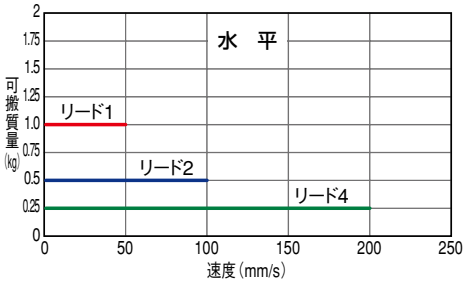
※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です 。
　加速度は上記値が上限となります 。
(2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
(3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-SA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	－	± 0.05	25～100 (25mm毎)
RCP3-SA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④	すべりネジ	2	0.5	－	± 0.05	25～100 (25mm毎)
RCP3-SA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④	すべりネジ	1	1	－	± 0.05	25～100 (25mm毎)

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 ～ 100 (mm)
すべりネジ	4	180	200
すべりネジ	2	100	
すべりネジ	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	－
50	－
75	－
100	－

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	－	－
モータ右折返し仕様	MR	－	－
原点逆仕様	NM	－	－

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

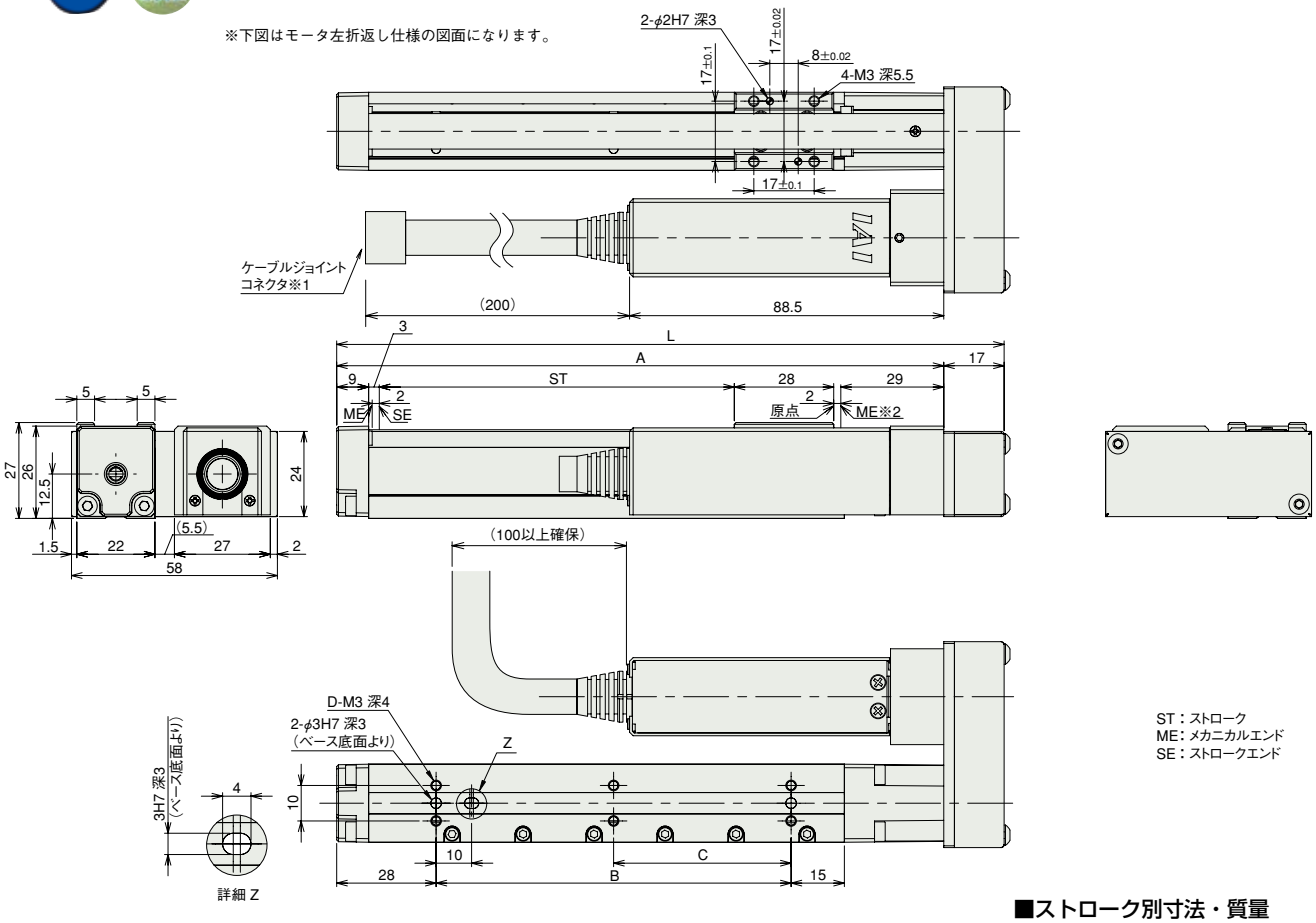
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	113	138	163	188
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量(kg)	0.28	0.3	0.32	0.33

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

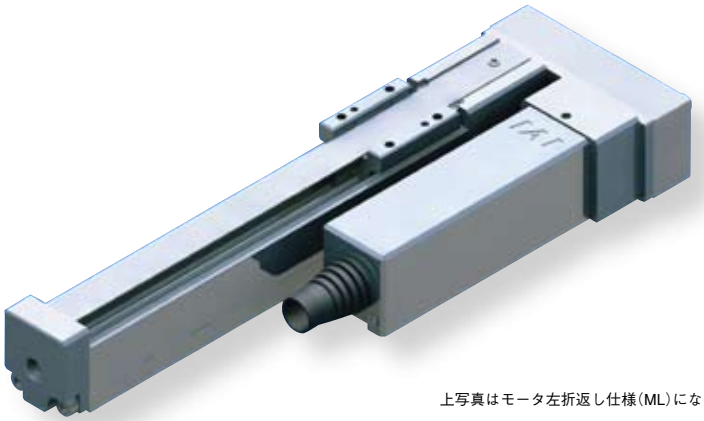
RCP3-SA2BR

ロボシリンダ　細小型スライダタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 59.5mm　パルスモータ　すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 － SA2BR － I － 20P － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm	25:25mm ～ 150:150mm (25mm毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

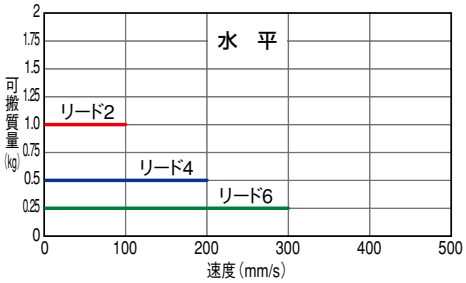
※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です 。
　加速度は上記値が上限となります 。
(2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
(3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-SA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	－	± 0.05	25～150 (25mm毎)
RCP3-SA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	－		
RCP3-SA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	－		

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 (mm)	75～150 (mm)
すべりネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	－
50	－
75	－
100	－
125	－
150	－

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ(ロボットケーブル)	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
モータ左折返し仕様(標準)	ML	－	－
モータ右折返し仕様	MR	－	－
原点逆仕様	NM	－	－

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	1000万回(往復回数)

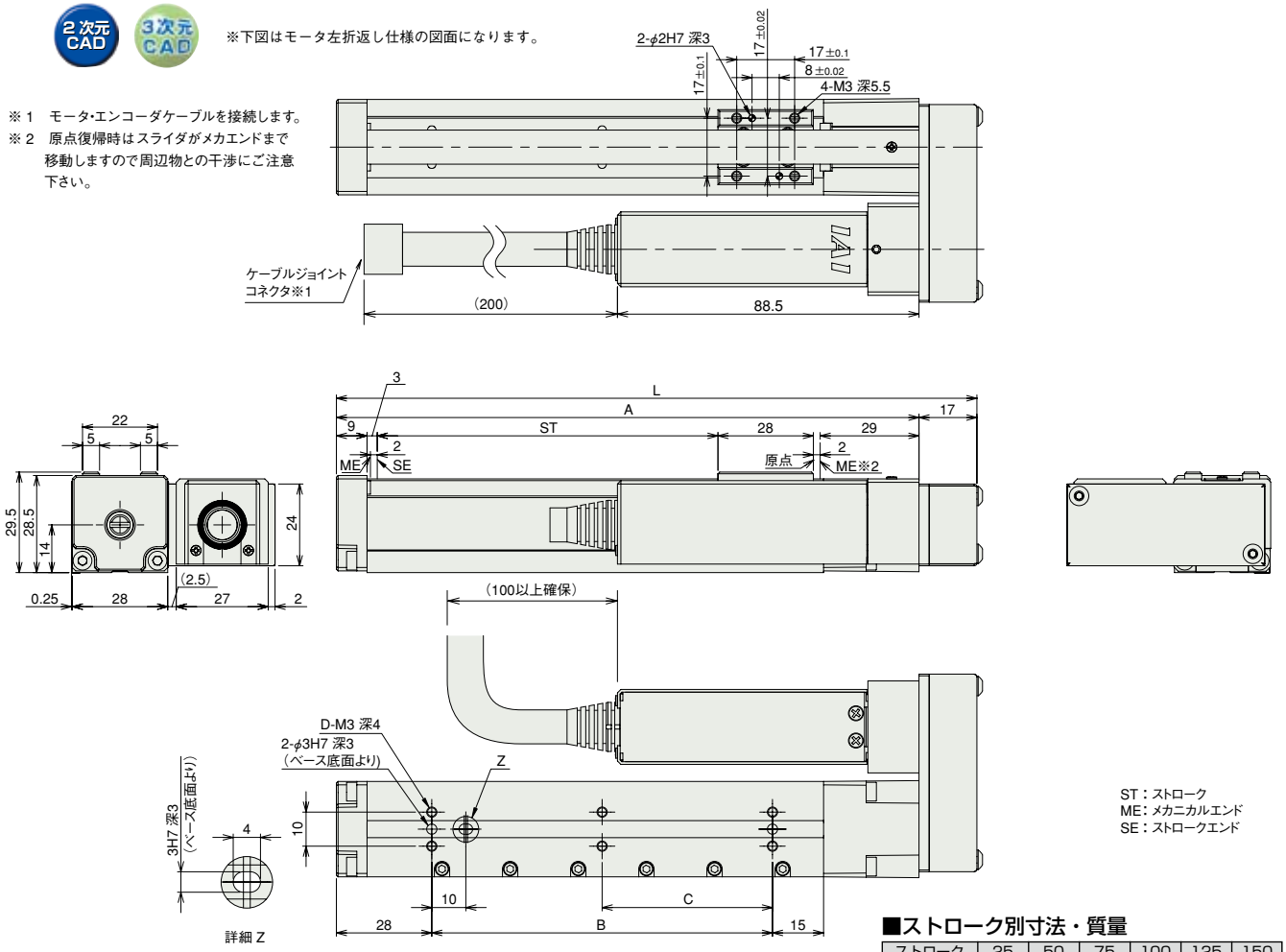
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。



ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	113	138	163	188	213	238
A	96	121	146	171	196	221
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.32	0.34	0.37	0.39	0.42	0.46

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

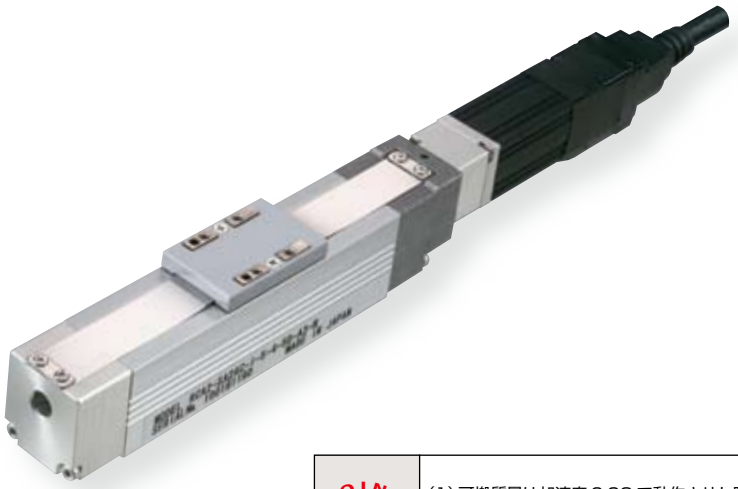
RCA2-SA2AC

ロボシリンダ　細小型スライダタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅20mm　24Vサーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCA2 — SA2AC — I — 5 — □ — □ — A3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	5:サーボモータ 5W	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mm毎)	A3:ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です 。
加速度は上記値が上限となります 。
(2) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF で
スライダが下降する場合がありますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-SA2AC-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-SA2AC-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AC-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 ～ 100 (mm)
ボールネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	リニアガイド
動的許容モーメント	Ma:0.22N·m　Mb:0.31N·m　Mc:0.28N·m
許容張り出し長	Ma、Mb、Mc方向40mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	5,000km

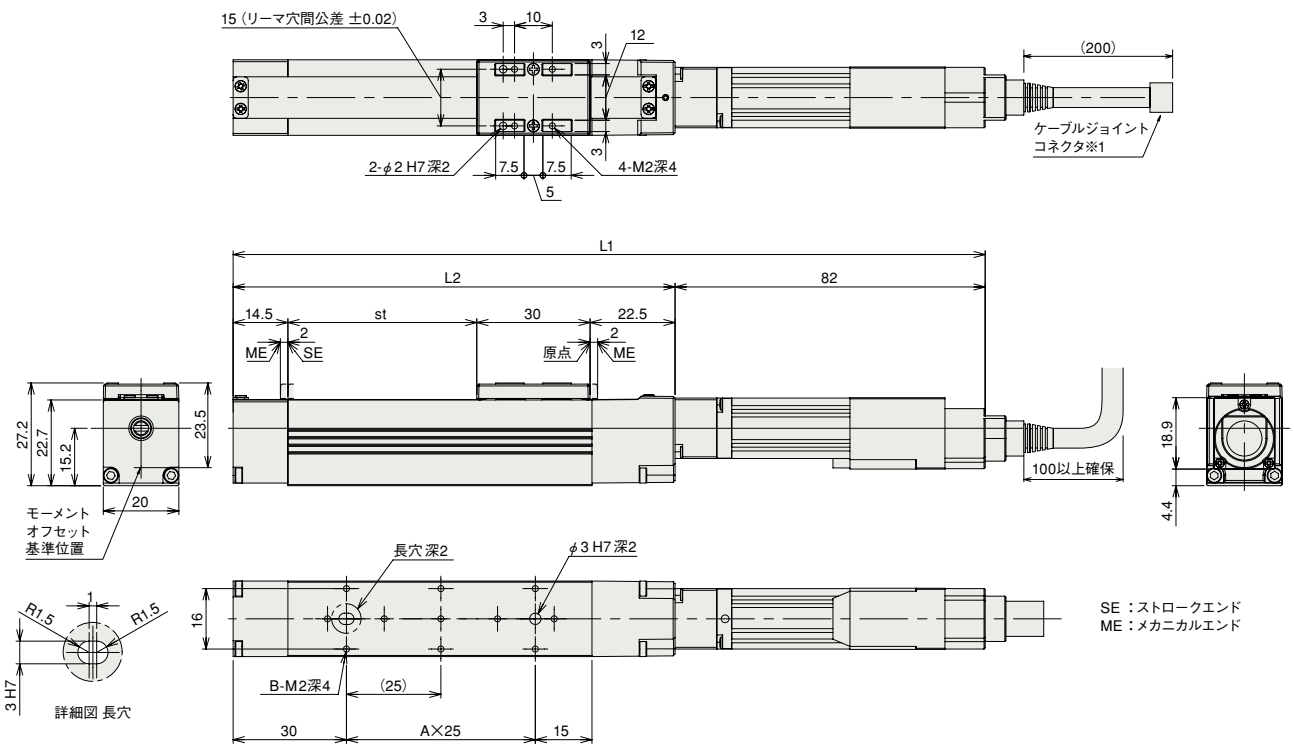
2014_10

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	174	199	224	249
L2	92	117	142	167
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量（kg）	0.2	0.22	0.23	0.25

適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	3点	DC24V	（標準仕様）定格 1.5A 最大 2.5A	—	→P141
防塵電磁弁タイプ		ASEP-CW-5SI-NP-2-0					—	

RCA2-SA2AR

ロボシリンダ　細小型スライダタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅41mm　24Vサーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCA2 — SA2AR — I — 5 — □ — □ — A3 — □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	5:サーボモータ 5W	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mm毎)	A3:ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です 。
加速度は上記値が上限となります 。
(2) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF で
スライダが下降する場合がありますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-SA2AR-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-SA2AR-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AR-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
ボールネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	—	—
モータ右側折返し	MR	—	—
モータ左側折返し	ML	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	リニアガイド
動的許容モーメント	Ma:0.22N·m　Mb:0.31N·m　Mc:0.28N·m
許容張り出し長	Ma、Mb、Mc方向40mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	5,000km

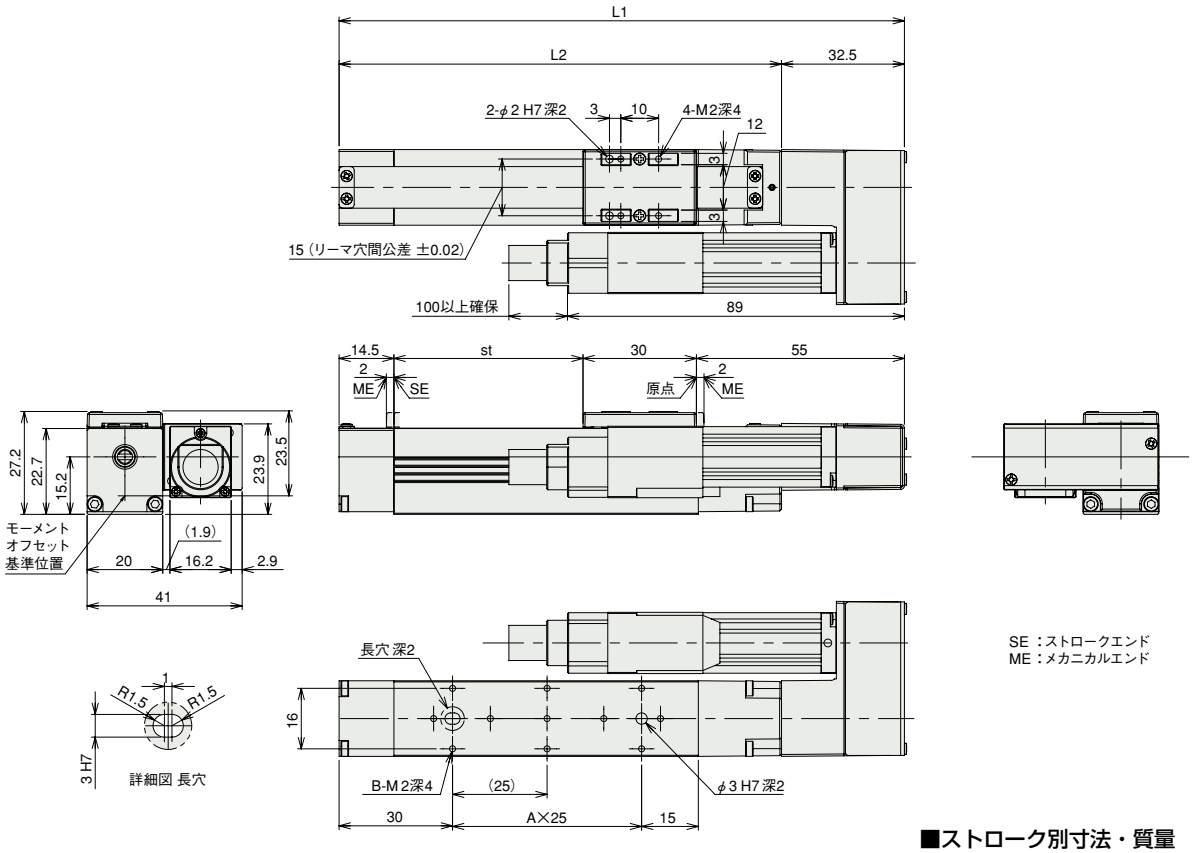
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。

※下図はモータ左折返し仕様（ML）の図面になります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	124.5	149.5	174.5	199.5
L2	92	117	142	167
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量（kg）	0.23	0.25	0.26	0.28

適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	3点	DC24V	（標準仕様）定格 1.5A 最大 2.5A	—	→P141
防塵電磁弁タイプ		ASEP-CW-5SI-NP-2-0					—	

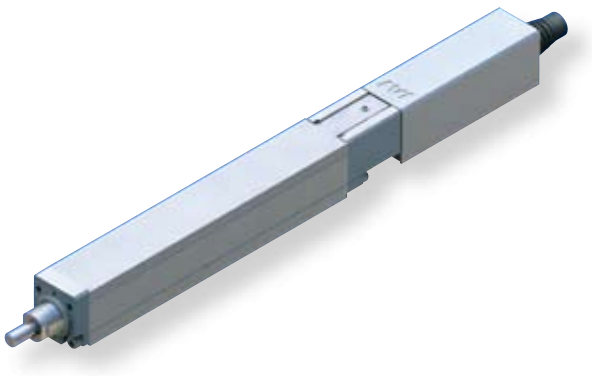
RCP3-RA2AC

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 22mm　パルスモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 — RA2AC — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P: パルスモータ 20 □標準タイプ 20SP: パルスモータ 20 □高推力タイプ	4 :ボールネジ 4mm 2 :ボールネジ 2mm 1 :ボールネジ 1mm 4S :すべりネジ 4mm 2S :すべりネジ 2mm 1S :すべりネジ 1mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mm 毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	B　: ブレーキ NM : 原点逆仕様

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



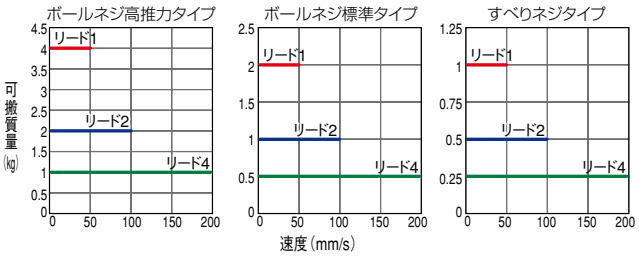
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G(垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
(3) 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。
(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

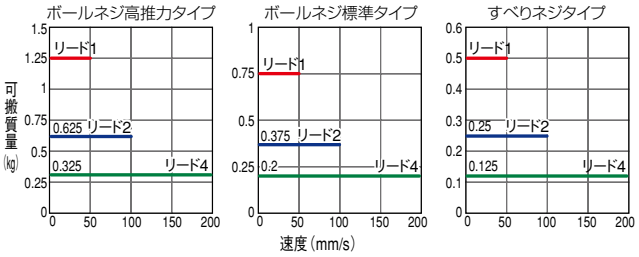
■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。
下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

水　平



垂　直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-RA2AC-I-20SP-4-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	4	1	0.325	126 ページをご参照下さい	± 0.02	25~100 (25mm 毎)
RCP3-RA2AC-I-20SP-2-①-②-③-④			2	2	0.625			
RCP3-RA2AC-I-20SP-1-①-②-③-④			1	4	1.25			
RCP3-RA2AC-I-20P-4-①-②-③-④	標準		4	0.5	0.2			
RCP3-RA2AC-I-20P-2-①-②-③-④			2	1	0.375			
RCP3-RA2AC-I-20P-1-①-②-③-④			1	2	0.75			
RCP3-RA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	4	0.25	0.125		± 0.05	
RCP3-RA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④			1	1	0.5			

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 ～ 100 (mm)
ボールネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ 高推力タイプ	標準価格 送りねじ ボールネジ 標準タイプ	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—	—	—
50	—	—	—
75	—	—	—
100	—	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ～ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ～ X20 (20m)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ 4mm　転造 C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
ベース		材質：アルミ　白色アルマイト処理
ガイド		すべりガイド
使用周囲温度・湿度		0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平：1000 万回 (往復回数)　垂直：500 万回 (往復回数)

2014_10

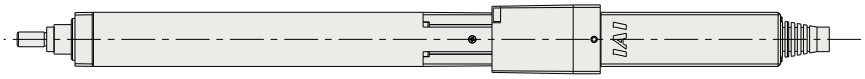
寸法図

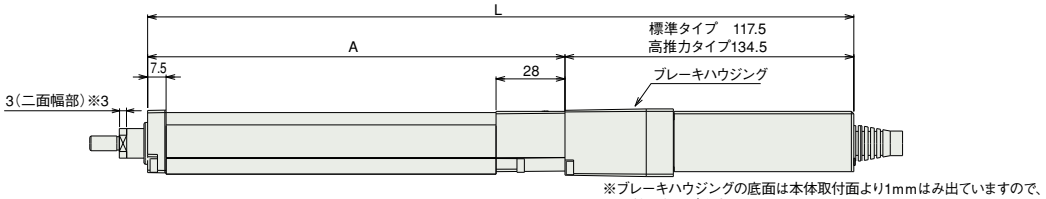
CAD 図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　3 次元 CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。

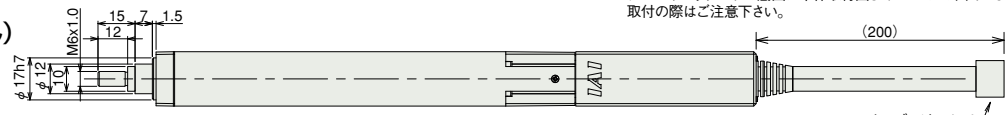
（ブレーキ有り）

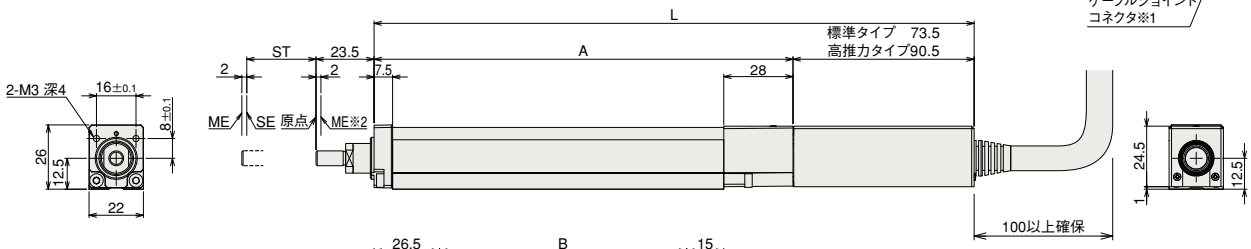


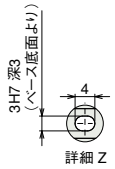


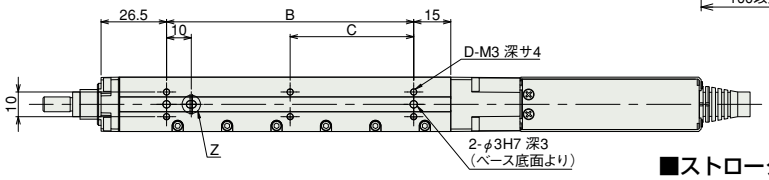
※ブレーキハウジングの底面は本体取付面より1mmはみ出ていますので、取付の際はご注意下さい。

（ブレーキ無し）





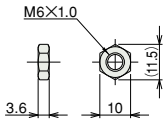




ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク			25	50	75	100
L	標準タイプ	ブレーキ無し	168	193	218	243
		ブレーキ有り	212	237	262	287
	高推力タイプ	ブレーキ無し	185	210	235	260
		ブレーキ有り	229	254	279	304
A			94.5	119.5	144.5	169.5
B			25	50	75	100
C			0	0	0	50
D			4	4	4	6
質量（kg）			0.31	0.33	0.36	0.37

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20SPI-NP-2-Ⓘ PMEC-C-20PI-NP-2-Ⓘ	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-20SPI-NP-2-0 PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20SPI-NP-2-0 PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-20SPI-NP-2-0 PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20SPI-NP-2-0 PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-20SPI-NP-2-0 PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-20SPI-NP-2-0 PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20SPI-N-0-0 PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20SP RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20SPI-NP-2-0 PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

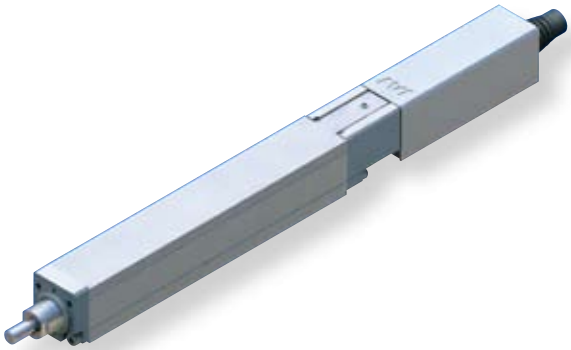
RCP3-RA2BC

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 28mm　パルスモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 — RA2BC — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P: パルスモータ 20 □標準タイプ 20SP: パルスモータ 20 □高推力タイプ	6 :ボールネジ 6mm 4 :ボールネジ 4mm 2 :ボールネジ 2mm 1 :ボールネジ 1mm 6S :すべりネジ 6mm 4S :すべりネジ 4mm 2S :すべりネジ 2mm	25:25mm 〜 150:150mm (25mm 毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	B　: ブレーキ NM : 原点逆仕様

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

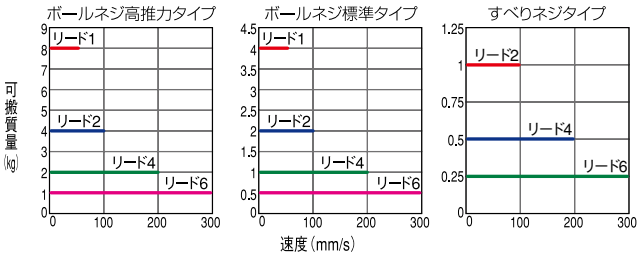


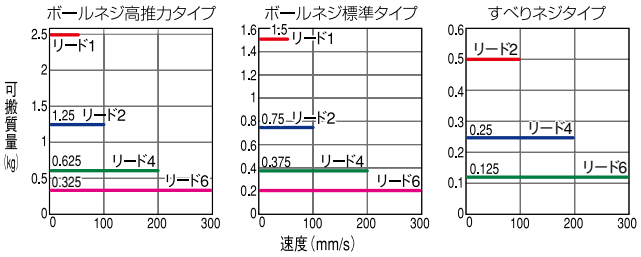
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G(垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
(3) 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。
(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。
下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-RA2BC-I-20SP-6-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	6	1	0.325	126 ページをご参照下さい	± 0.02	25~150 (25mm 毎)
RCP3-RA2BC-I-20SP-4-①-②-③-④			4	2	0.625			
RCP3-RA2BC-I-20SP-2-①-②-③-④			2	4	1.25			
RCP3-RA2BC-I-20SP-1-①-②-③-④			1	8	2.5			
RCP3-RA2BC-I-20P-6-①-②-③-④	標準		6	0.5	0.2			
RCP3-RA2BC-I-20P-4-①-②-③-④			4	1	0.375			
RCP3-RA2BC-I-20P-2-①-②-③-④			2	2	0.75			
RCP3-RA2BC-I-20P-1-①-②-③-④			1	4	1.5			
RCP3-RA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	6	0.25	0.125		± 0.05	
RCP3-RA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25			
RCP3-RA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④			2	1	0.5			

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
ボールネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		
	1	50		
すべりネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ 高推力タイプ	ボールネジ 標準タイプ	すべりネジ
25	—	—	—
50	—	—	—
75	—	—	—
100	—	—	—
125	—	—	—
150	—	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ～ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ～ X20 (20m)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ／すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命　すべりネジ仕様	水平：500 万回 (往復回数)　垂直：1000 万回 (往復回数)

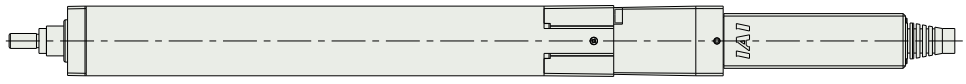
寸法図

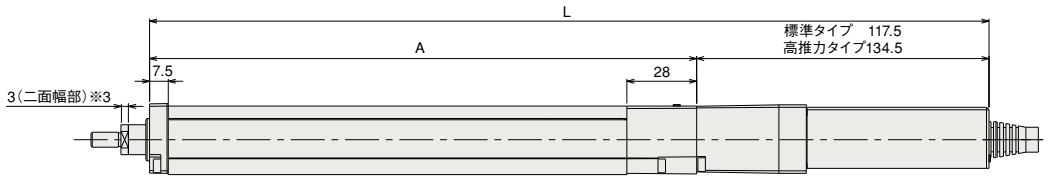
CAD 図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　3 次元 CAD

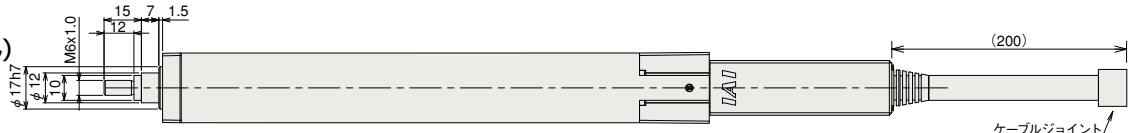
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。

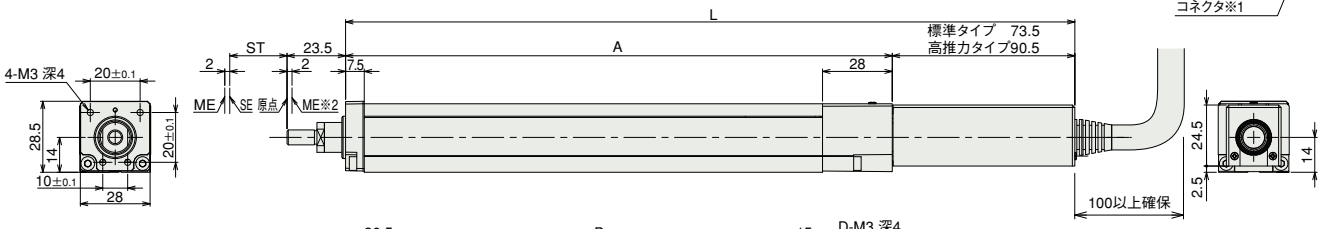
(ブレーキ有り)

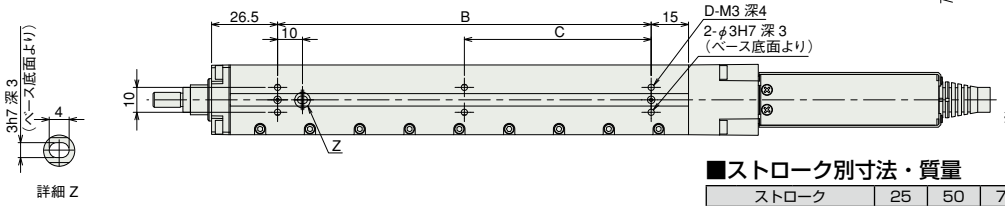




(ブレーキ無し)



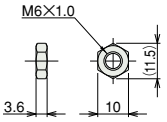




ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク			25	50	75	100	125	150
L	標準タイプ	ブレーキ無し	168	193	218	243	268	293
		ブレーキ有り	212	237	262	287	312	337
	高推力タイプ	ブレーキ無し	185	210	235	260	285	310
		ブレーキ有り	229	254	279	304	329	354
A			94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B			25	50	75	100	125	150
C			0	0	0	50	62.5	75
D			4	4	4	6	6	6
質量（kg）			0.36	0.39	0.42	0.45	0.48	0.51

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20SPI-NP-2-Ⓘ PMEC-C-20PI-NP-2-Ⓘ	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-20SPI-NP-2-0 PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20SPI-NP-2-0 PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-20SPI-NP-2-0 PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20SPI-NP-2-0 PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20SPI-NP-2-0 PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20SPI-NP-2-0 PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20SPI-N-0-0 PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20SP RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20SPI-NP-2-0 PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

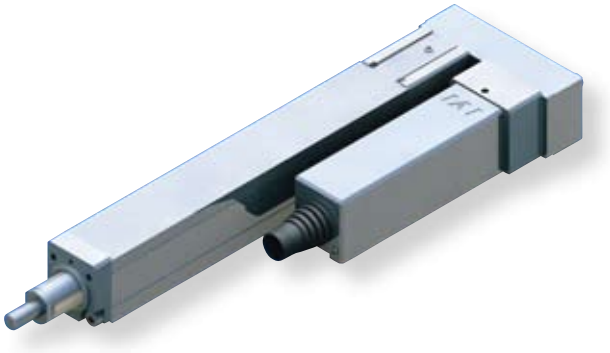
RCP3-RA2AR

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 58mm　パルスモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 — RA2AR — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P: パルスモータ 20□標準タイプ 20SP: パルスモータ 20□高推力タイプ	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mm 毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

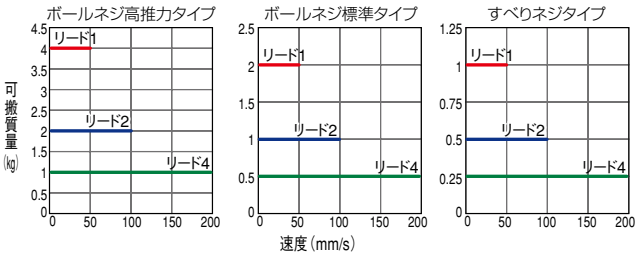
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G(垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
(3) 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。
(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

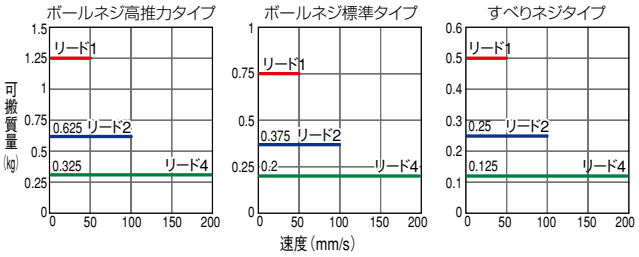
■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。
下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

水　平



垂　直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-RA2AR-I-20SP-4-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	4	1	0.325	126 ページをご参照下さい	± 0.02	25~100 (25mm 毎)
RCP3-RA2AR-I-20SP-2-①-②-③-④			2	2	0.625			
RCP3-RA2AR-I-20SP-1-①-②-③-④			1	4	1.25			
RCP3-RA2AR-I-20P-4-①-②-③-④	標準		4	0.5	0.2			
RCP3-RA2AR-I-20P-2-①-②-③-④			2	1	0.375			
RCP3-RA2AR-I-20P-1-①-②-③-④			1	2	0.75			
RCP3-RA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	4	0.25	0.125		± 0.05	
RCP3-RA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④			1	1	0.5			

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 ～ 100 (mm)
ボールネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ 高推力タイプ	標準価格 送りねじ ボールネジ 標準タイプ	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—	—	—
50	—	—	—
75	—	—	—
100	—	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ～ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ～ X20 (20m)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
モータ左折返し仕様（標準）	ML	—	—
モータ右折返し仕様	MR	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

アクチュエータ仕様

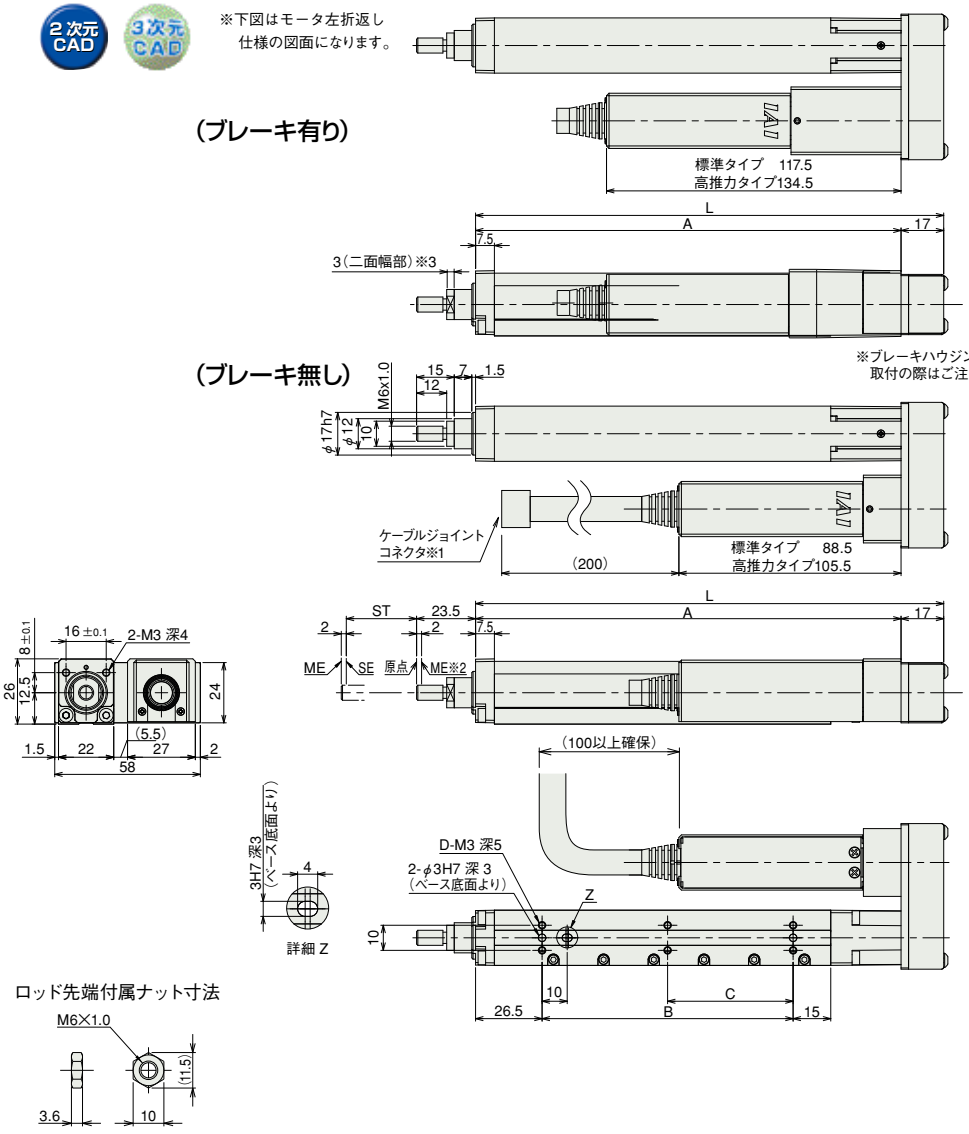
項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
ベース		材質：アルミ　白色アルマイト処理
ガイド		すべりガイド
使用周囲温度・湿度		0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平：1000 万回（往復回数）　垂直：500 万回（往復回数）

寸法図

CAD 図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。

※ブレーキハウジングの底面は本体取付面より1mmはみ出ていますので、取付の際はご注意下さい。

ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

ロッド先端付属ナット寸法

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	111.5	136.5	161.5	186.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.34	0.36	0.39	0.4

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20SPI-NP-2-① PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
電磁弁タイプ		PSEP-C-20SPI-NP-2-0 PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20SPI-NP-2-0 PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-20SPI-NP-2-0 PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20SPI-NP-2-0 PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20SPI-NP-2-0 PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20SPI-NP-2-0 PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20SPI-N-0-0 PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20SP RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20SPI-NP-2-0 PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

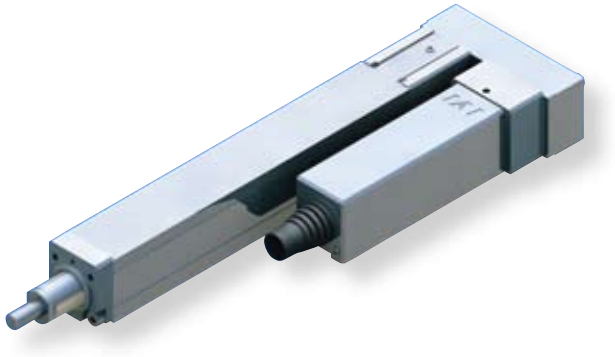
RCP3-RA2BR

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 59.5mm　パルスモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 — RA2BR — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P: パルスモータ 20 □標準タイプ 20SP: パルスモータ 20 □高推力タイプ	6 :ボールネジ 6mm 4 :ボールネジ 4mm 2 :ボールネジ 2mm 1 :ボールネジ 1mm 6S :すべりネジ 6mm 4S :すべりネジ 4mm 2S :すべりネジ 2mm	25:25mm 〜 150:150mm (25mm 毎)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

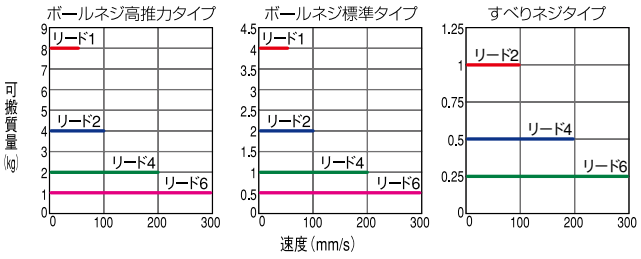
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G(垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
(3) 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。
(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

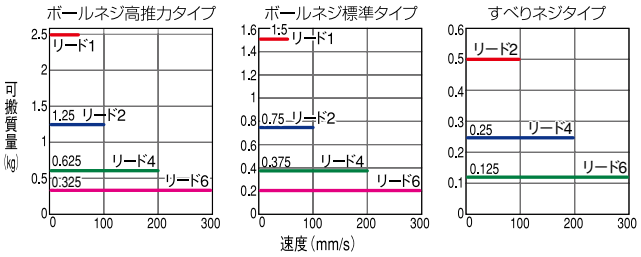
■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。
下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

水　平



垂　直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-RA2BR-I-20SP-6-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	6	1	0.325	126 ページをご参照下さい	± 0.02	25~150 (25mm 毎)
RCP3-RA2BR-I-20SP-4-①-②-③-④			4	2	0.625			
RCP3-RA2BR-I-20SP-2-①-②-③-④			2	4	1.25			
RCP3-RA2BR-I-20SP-1-①-②-③-④			1	8	2.5			
RCP3-RA2BR-I-20P-6-①-②-③-④	標準		6	0.5	0.2			
RCP3-RA2BR-I-20P-4-①-②-③-④			4	1	0.375			
RCP3-RA2BR-I-20P-2-①-②-③-④			2	2	0.75			
RCP3-RA2BR-I-20P-1-①-②-③-④			1	4	1.5			
RCP3-RA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	6	0.25	0.125		± 0.05	
RCP3-RA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25			
RCP3-RA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④			2	1	0.5			

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
ボールネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		
	1	50		
すべりネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ 高推力タイプ	ボールネジ 標準タイプ	すべりネジ
25	—	—	—
50	—	—	—
75	—	—	—
100	—	—	—
125	—	—	—
150	—	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ～ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ～ X20 (20m)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	—	—
モータ右折返し仕様	MR	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

アクチュエータ仕様

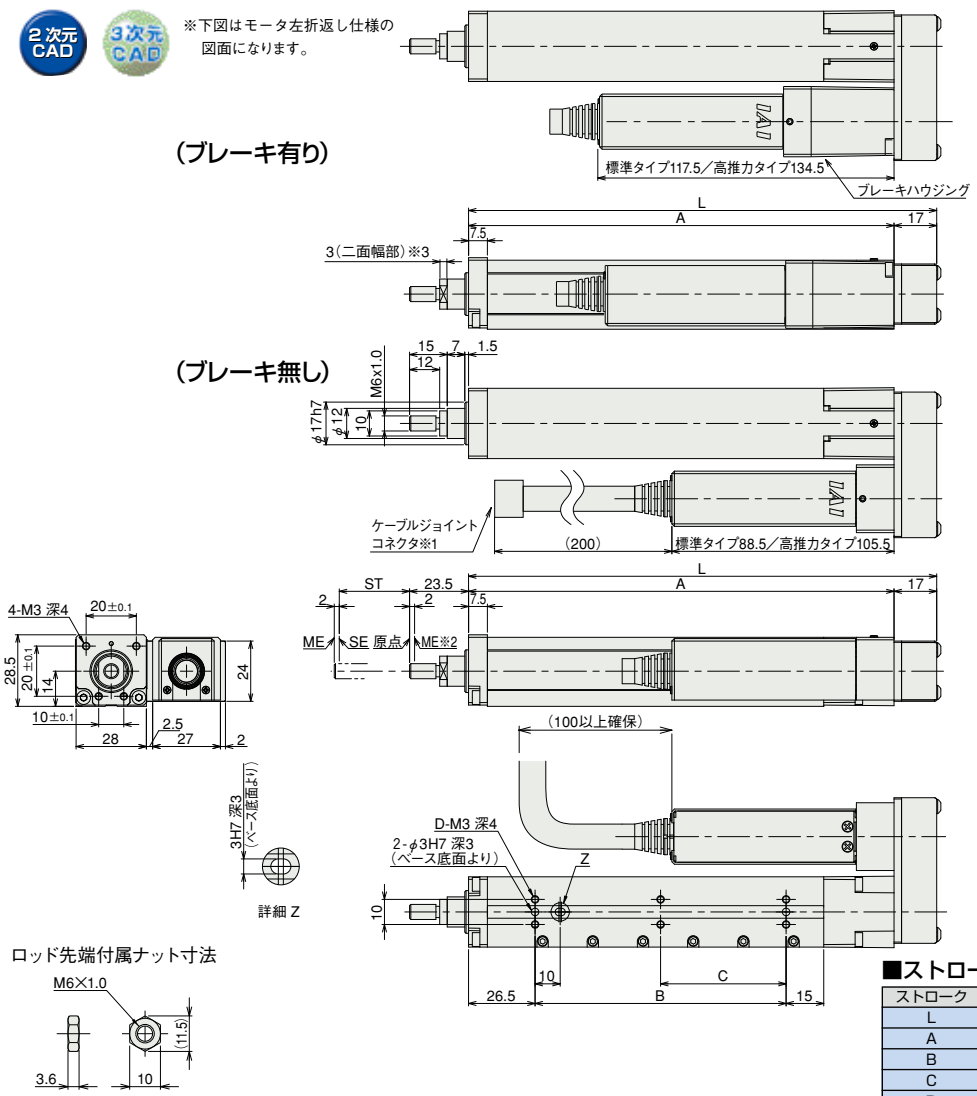
項目	内容
駆動方式	ボールネジ／すべりネジ　φ 6mm　転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命　すべりネジ仕様	水平：1000 万回 (往復回数)　垂直：500 万回 (往復回数)

寸法図

CAD 図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2 次元 CAD　3 次元 CAD

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



※1　モータ･エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。

ST：ストローク
ME：メカニカルエ
SE：ストロークエ

ロッド先端付属ナット寸法

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	111.5	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.38	0.41	0.44	0.47	0.5	0.53

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20SPI-NP-2-Ⓘ PMEC-C-20PI-NP-2-Ⓘ	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-20SPI-NP-2-0 PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20SPI-NP-2-0 PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-20SPI-NP-2-0 PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20SPI-NP-2-0 PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20SPI-NP-2-0 PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20SPI-NP-2-0 PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20SPI-N-0-0 PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20SP RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20SPI-NP-2-0 PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCA2-RA2AC

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅18mm　24Vサーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCA2 — RA2AC — I — 5 — □ — □ — A3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	5:サーボモータ 5W	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mm毎)	A3:ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です 。
加速度は上記値が上限となります 。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると回り止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
(3) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RA2AC-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AC-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AC-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	25 (mm)	50 ～ 100 (mm)
ボールネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	—	—

アクチュエータ仕様

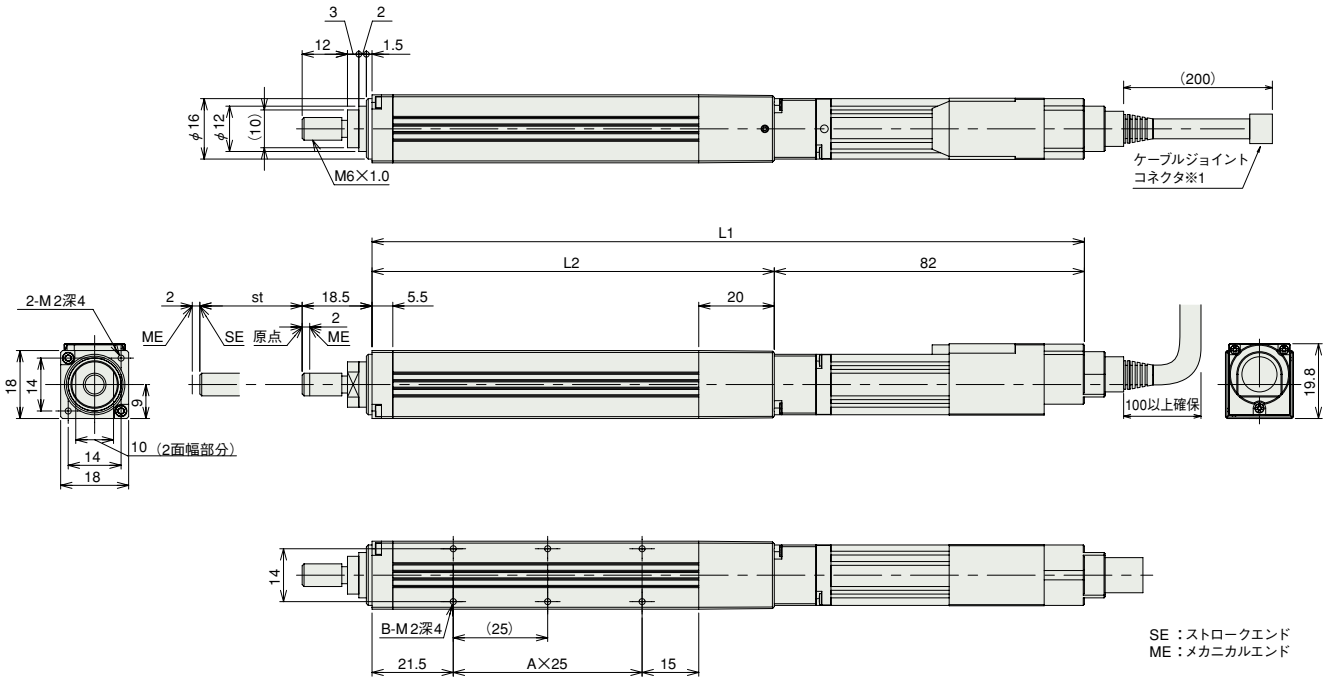
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±3.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	5,000km

寸法図

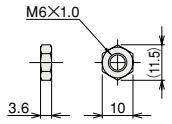
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	163.5	188.5	213.5	238.5
L2	81.5	106.5	131.5	156.5
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量（kg）	0.17	0.19	0.2	0.22

適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	3点	DC24V	（標準仕様）定格 1.5A 最大 2.5A	—	→P141
防塵電磁弁タイプ		ASEP-CW-5SI-NP-2-0					—	

RCA2-RA2AR

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅41mm　24Vサーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCA2 — RA2AR — I — 5 — □ — □ — A3 — □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	5:サーボモータ 5W	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mm毎)	A3:ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MR/MTのいずれかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると回り止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
(3) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RA2AR-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AR-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AR-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	25 (mm)	50 ～ 100 (mm)
ボールネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
モータ左側折返し	ML	—	—
モータ右側折返し	MR	—	—
モータ上側折返し	MT	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±3.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	5,000km

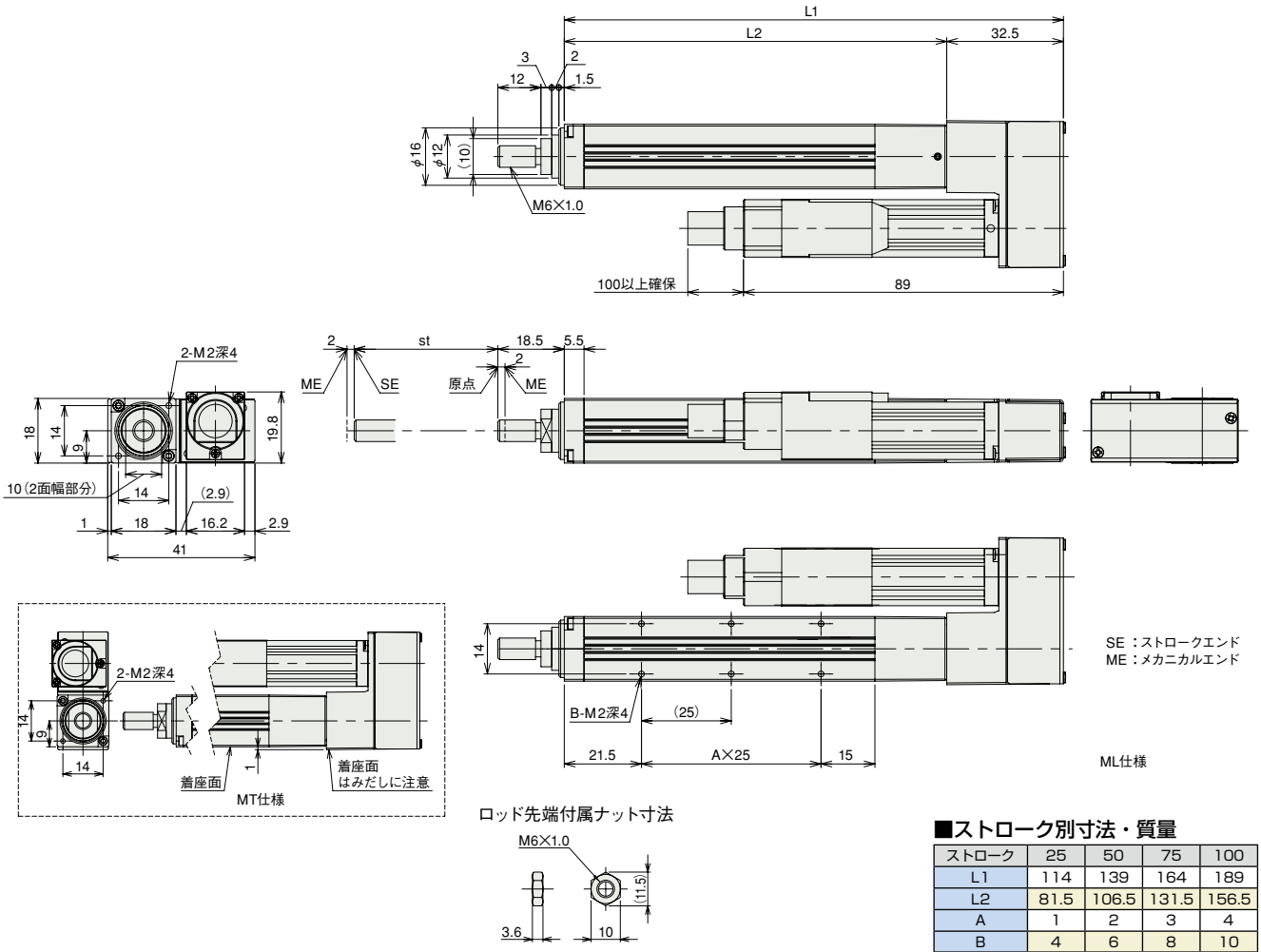
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。

※下図はモータ左折返し仕様（ML）の図面になります。



ロッド先端付属ナット寸法

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	114	139	164	189
L2	81.5	106.5	131.5	156.5
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量（kg）	0.21	0.22	0.24	0.25

適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	3点	DC24V	（標準仕様）定格 1.5A 最大 2.5A	—	→P141
防塵電磁弁タイプ		ASEP-CW-5SI-NP-2-0					—	

RCA2-RN3NA

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型ナット固定取付タイプ　本体幅28mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 — RN3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RN3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-RN3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RN3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RN3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

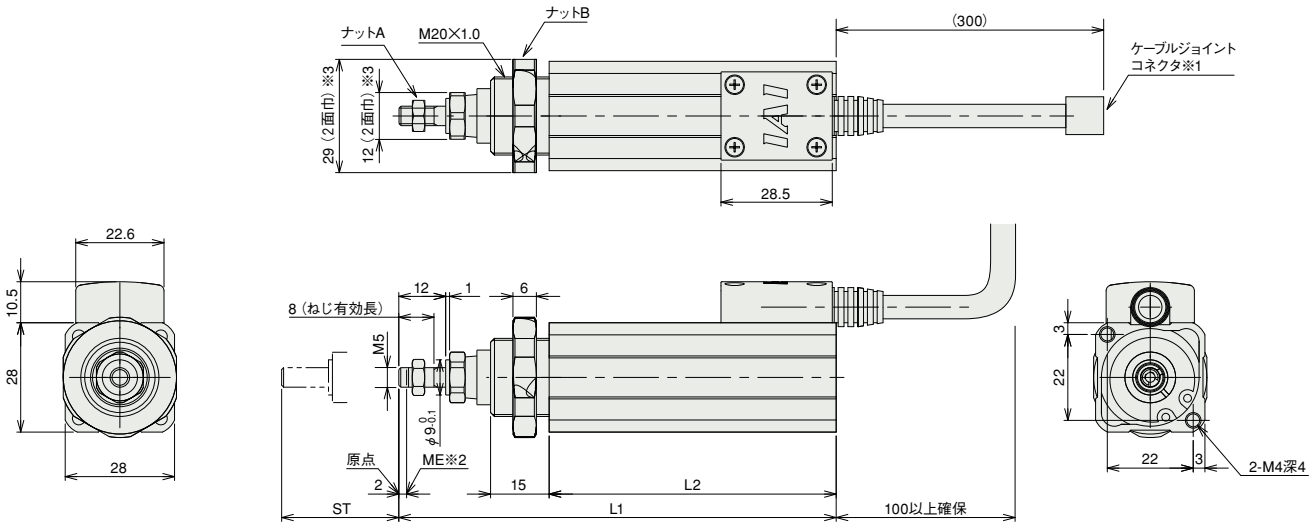
項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復

寸法図

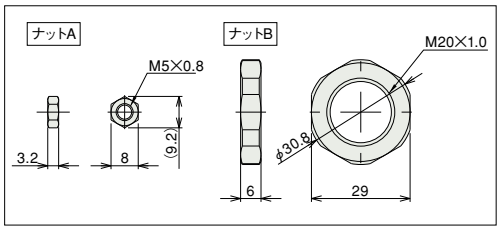
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

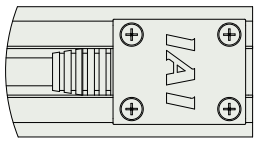
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ST：ストローク
ME：メカエンド





コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	112	132
L2	73.5	93.5
質量（kg）	0.25	0.27

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA2-RN4NA

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型ナット固定取付タイプ　本体幅34mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 — RN4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RN4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RN4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RN4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RN4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

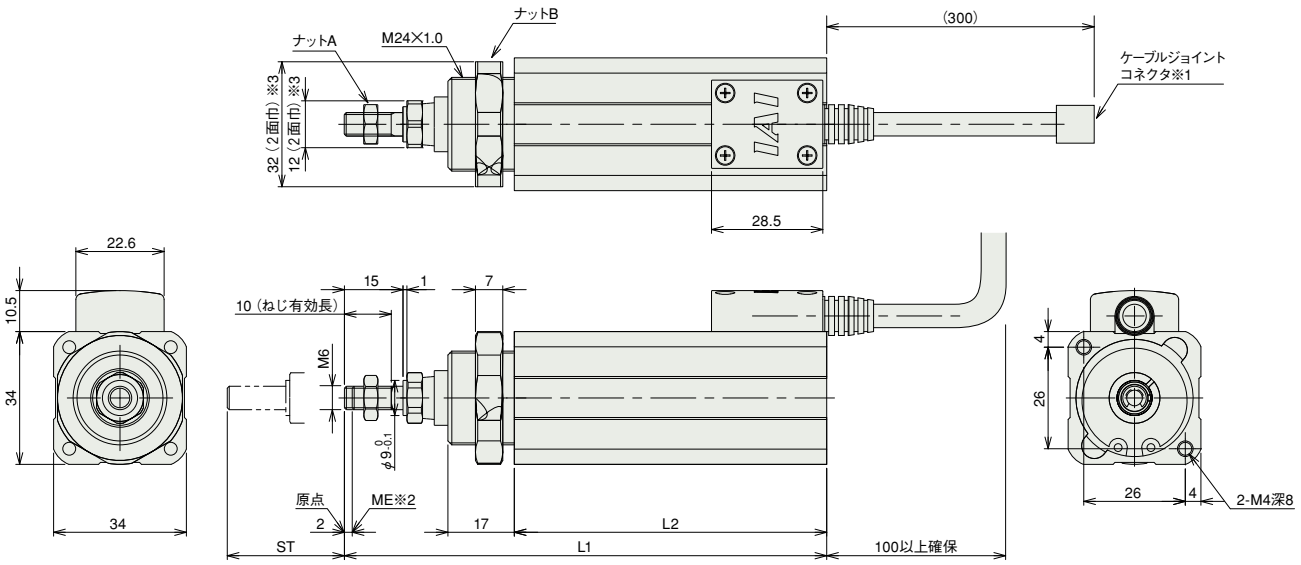
項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復

寸法図

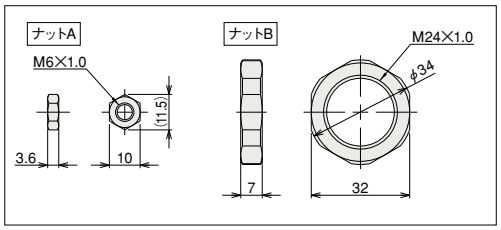
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

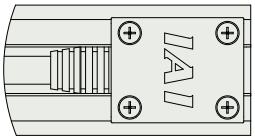
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ST：ストローク
ME：メカエンド





コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	123.5	143.5
L2	80	100
質量（kg）	0.4	0.44

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

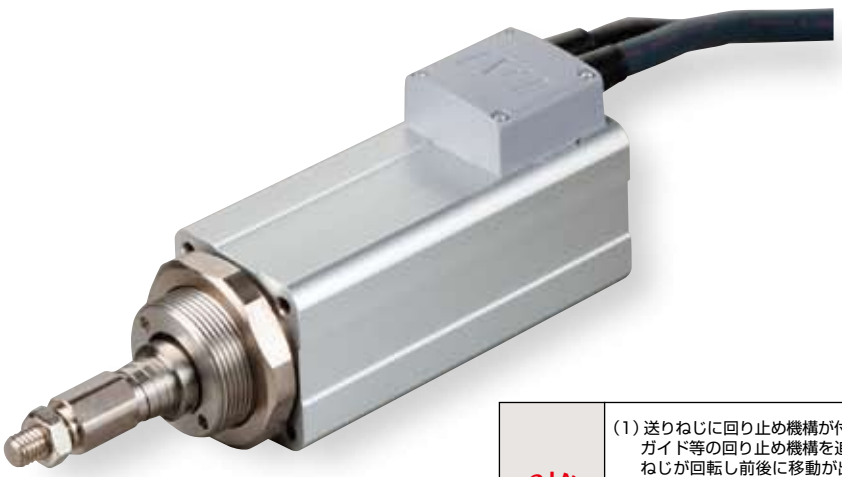
RCS2-RN5N

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型ナット固定取付タイプ　本体幅46mm　200 Vサーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCS2 － RN5N － I － 60 － □ － □ － T2 － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60：サーボモータ 60W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	K1：コネクタケーブル左側取出 K2：コネクタケーブル前側取出 K3：コネクタケーブル右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-RN5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-RN5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-RN5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
75	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
	R11 (11m)～ R15 (15m)	—
	R16 (16m)～ R20 (20m)	—

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	—
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	—
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 8mm　転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

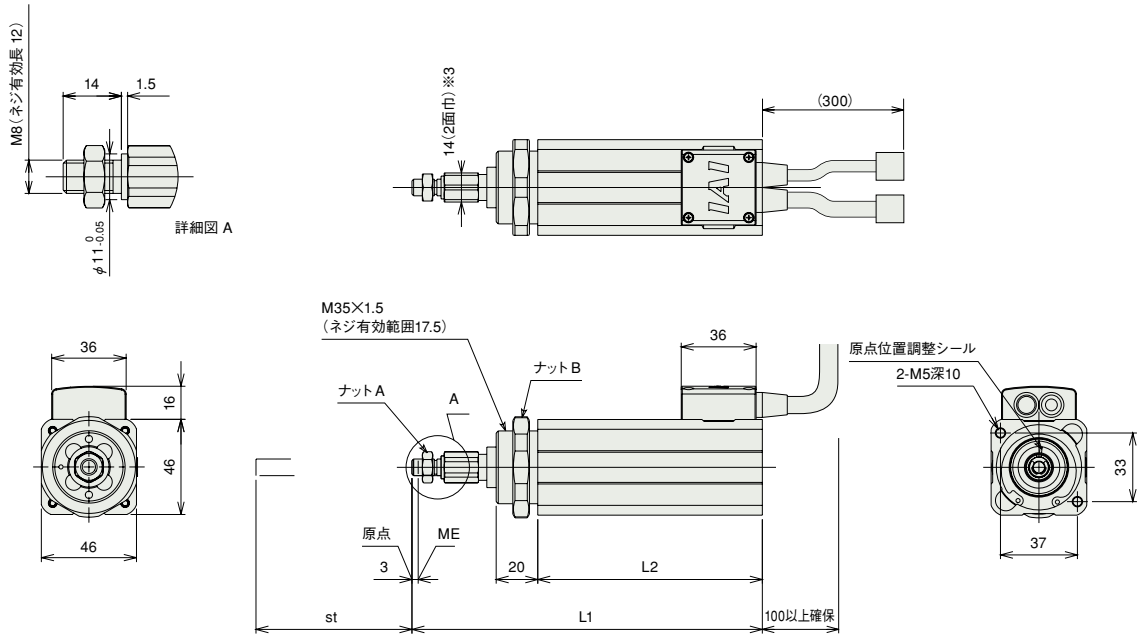
2014_10

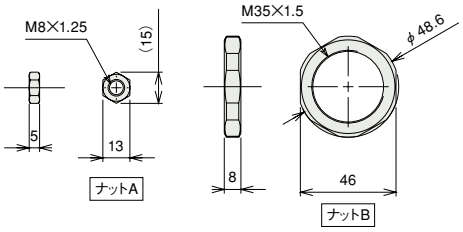
寸法図

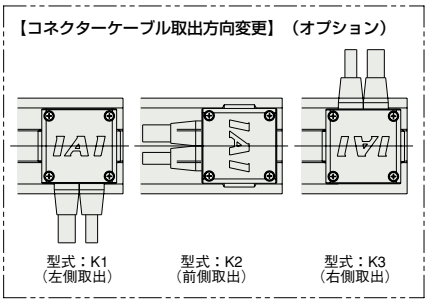
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。







■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	168.5	193.5
L2	108	133
質量 (kg)	1.0	1.1

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-60I-NP-2-Ⓘ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	—	→P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(−)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点			—	
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⓘ-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			—	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※ⒾはXSELのタイプ名（P／Q）が入ります。

RCA2-RP3NA

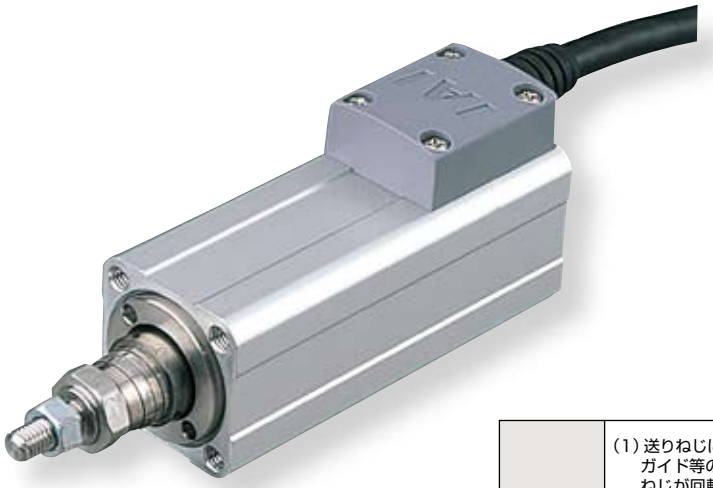
ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型タップ穴取付タイプ　本体幅28mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 — RP3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RP3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-RP3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RP3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RP3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

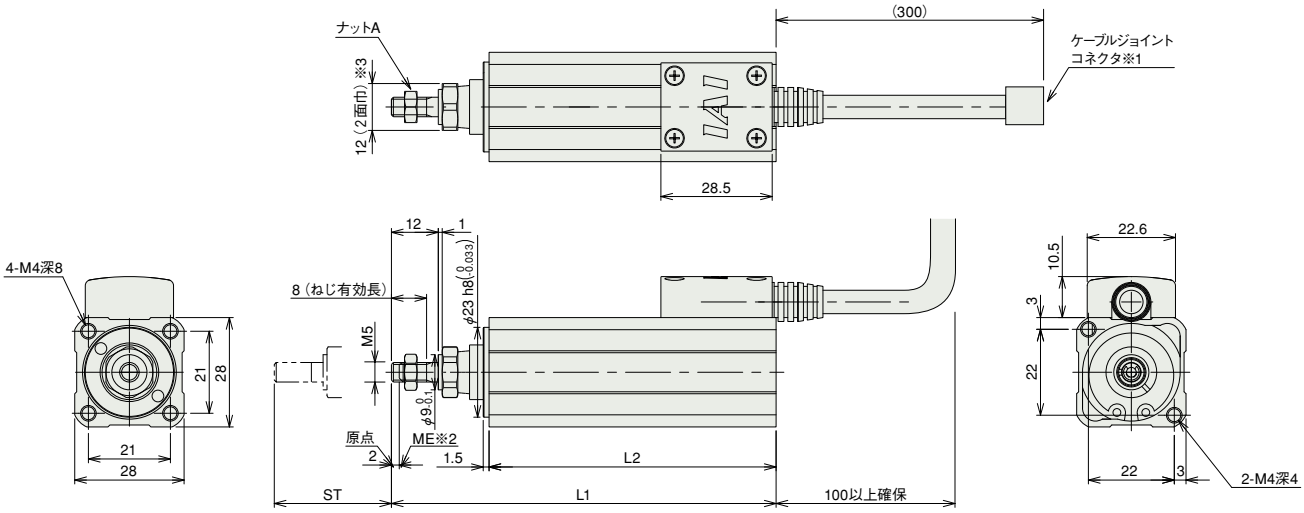
項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復

寸法図

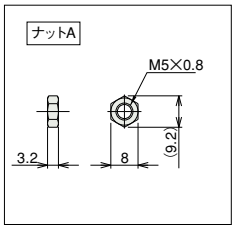
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

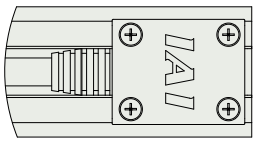
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ST：ストローク
ME：メカエンド





コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98.5	118.5
L2	73.5	93.5
質量（kg）	0.2	0.22

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA2-RP4NA

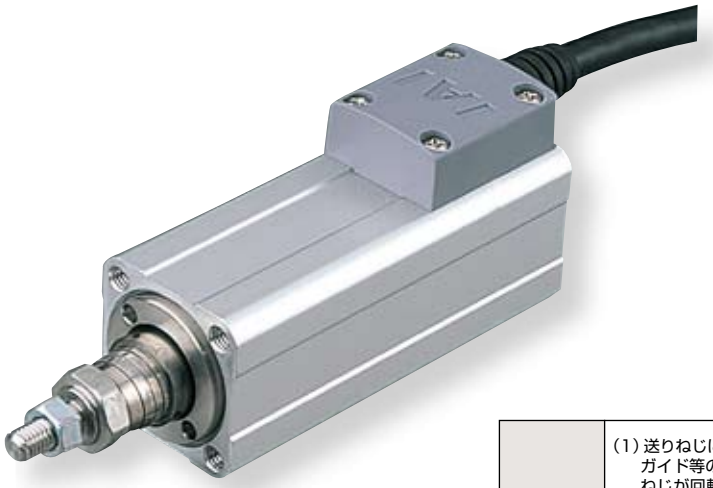
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ穴取付タイプ 本体幅34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RP4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RP4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RP4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RP4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RP4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

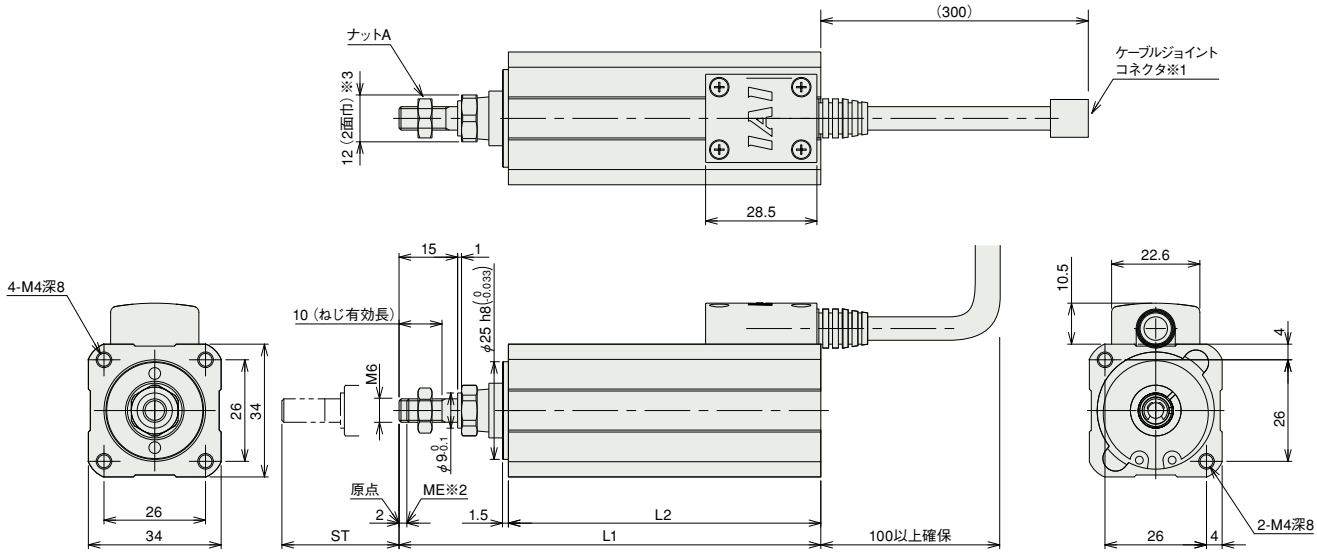
項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

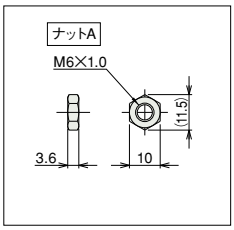
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

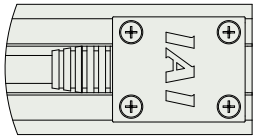
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ST：ストローク
ME：メカエンド





コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	108	128
L2	80	100
質量 (kg)	0.32	0.36

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCS2-RP5N

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型タップ穴取付タイプ　本体幅 46mm　200V サーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCS2 － RP5N － I － 60 － □ － □ － T2 － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R □□ :ロボットケーブル	K1:コネクタケーブル左側取出 K2:コネクタケーブル前側取出 K3:コネクタケーブル右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
(2)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3)可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が条件となります。
(4)ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-RP5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-RP5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-RP5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
75	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
	R11 (11m)～ R15 (15m)	—
	R16 (16m)～ R20 (20m)	—

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	—
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	—
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	—

アクチュエータ仕様

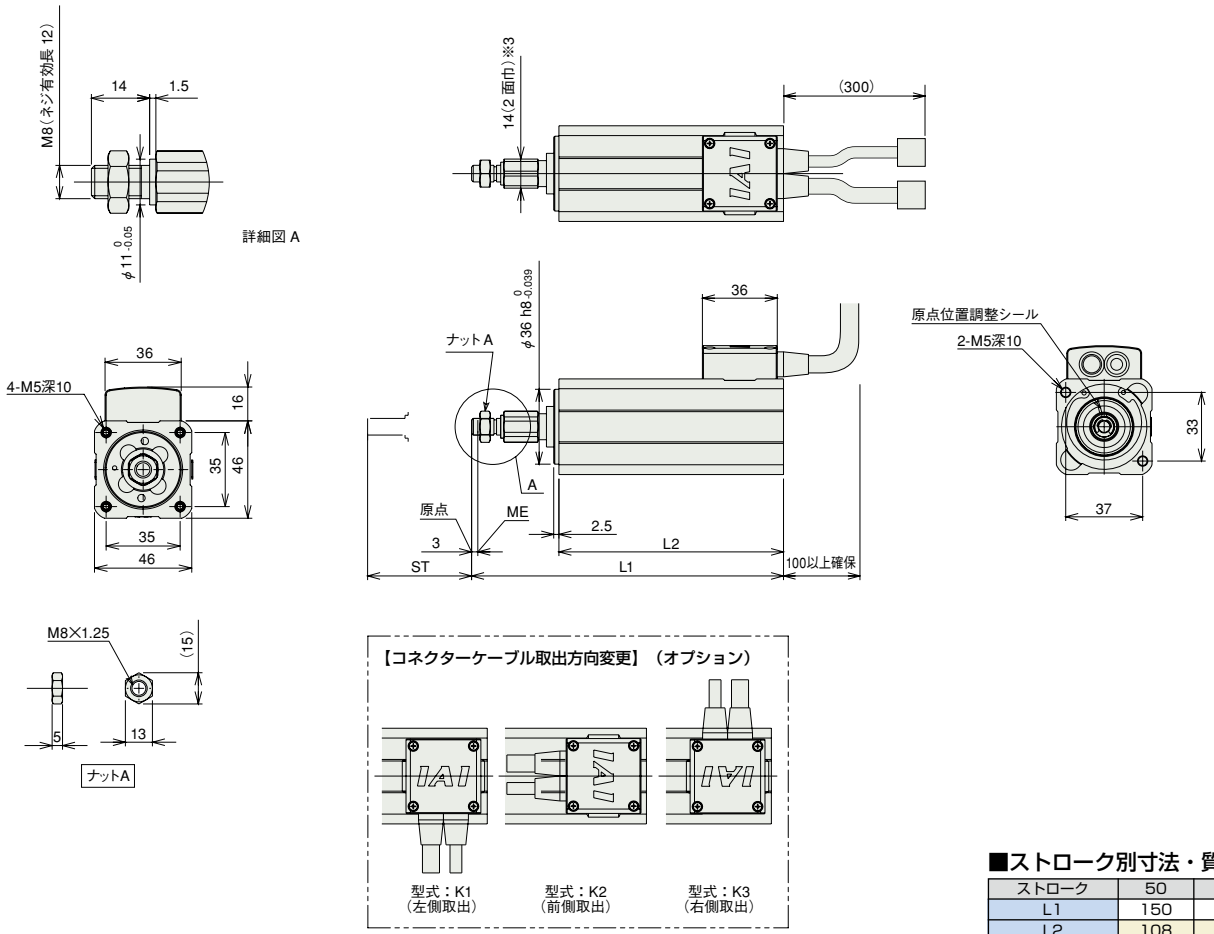
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 8mm　転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	150	175
L2	108	133
質量 (kg)	0.85	1.0

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-60I-NP-2-①	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(–)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点			–	
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			–	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅱ-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			–	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※ⅡはXSELのタイプ名（P／Q）が入ります。

RCA2-GS3NA

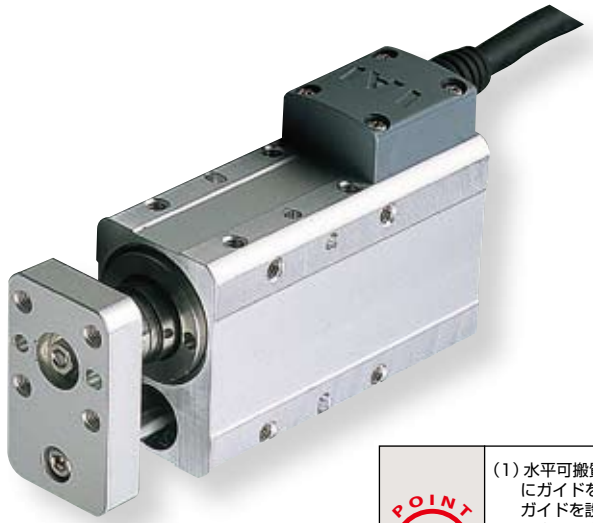
ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型シングルガイド付タイプ　本体幅28mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 — GS3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→P129）をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GS3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-GS3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GS3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GS3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

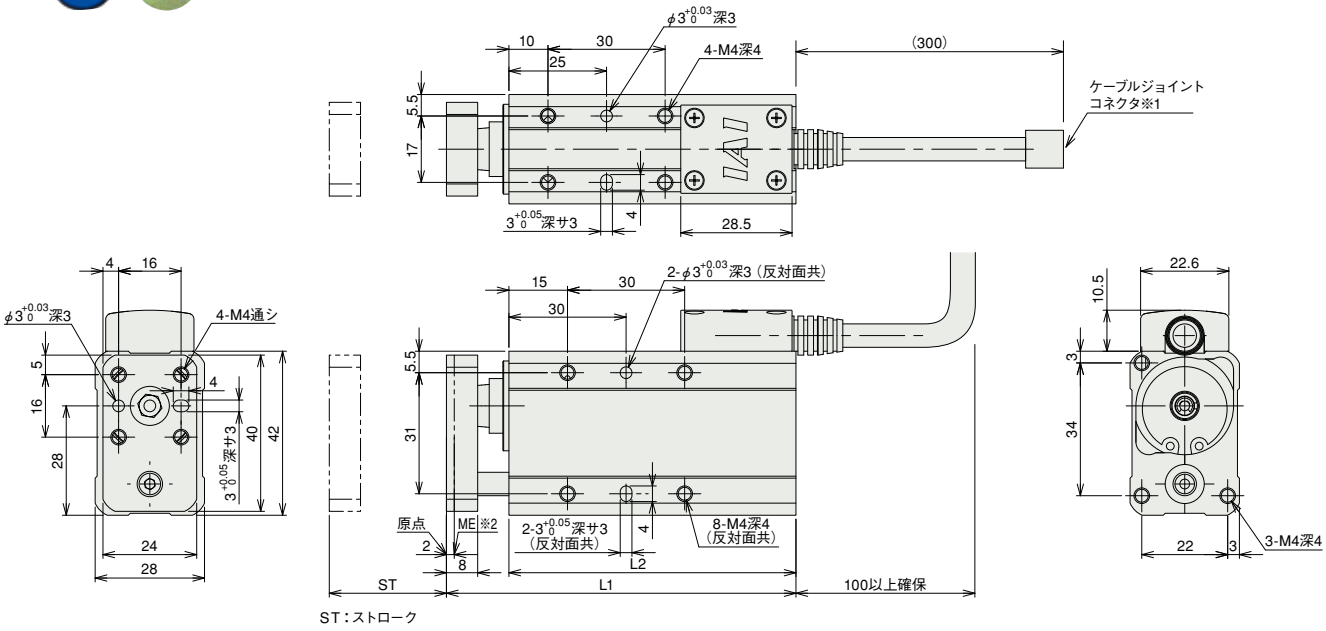
項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ 4mm　転造 C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復

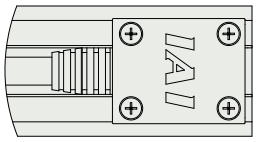
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD　3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。





コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.32	0.36

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴 電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA2-GS4NA

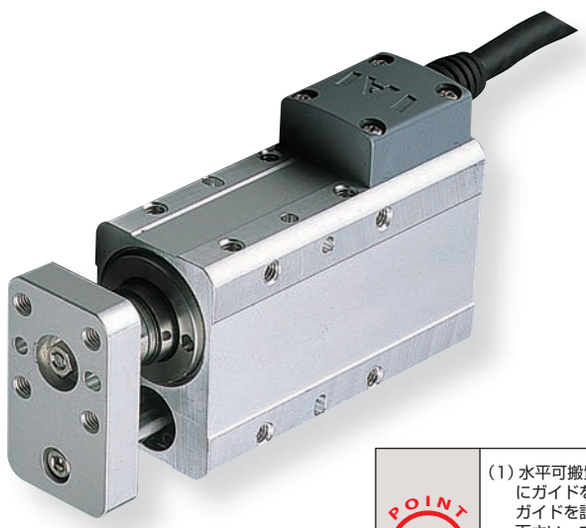
ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型シングルガイド付タイプ　本体幅34mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 — GS4NA — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→P129）をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GS4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GS4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GS4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GS4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

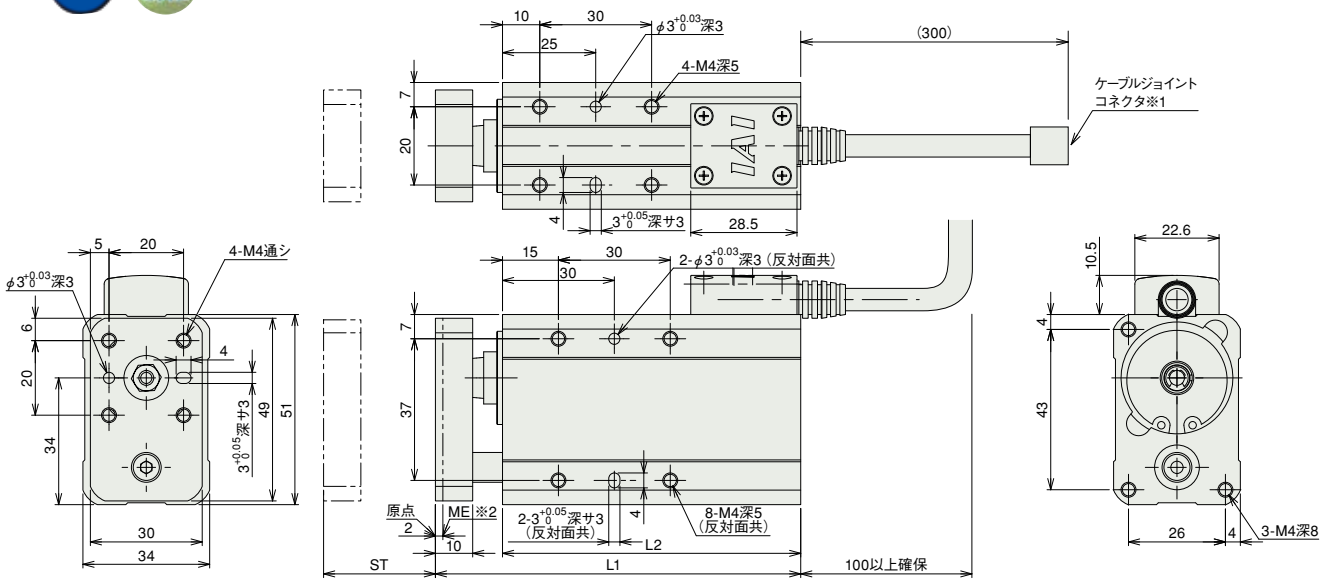
項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下（初期値）
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復

寸法図

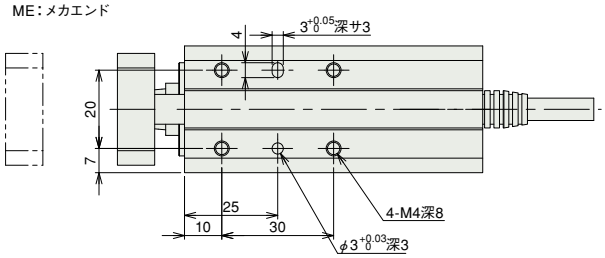
CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

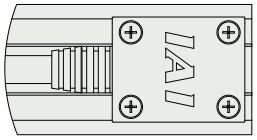
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



ST：ストローク
ME：メカエンド





コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98	118
L2	80	100
質量 (kg)	0.55	0.63

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴 電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCS2-GS5N

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型シングルガイド付タイプ　本体幅 46mm　200V サーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCS2 － GS5N － I － 60 － □ － □ － T2 － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R □□ :ロボットケーブル	K1 :コネクタケーブル左側取出 K2 :コネクタケーブル前側取出 K3 :コネクタケーブル右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図 (→ P129) をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。

(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-GS5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-GS5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-GS5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	－
75	－

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	－
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	－
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	－
	R11 (11m)～ R15 (15m)	－
	R16 (16m)～ R20 (20m)	－

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	－
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	－
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	－

アクチュエータ仕様

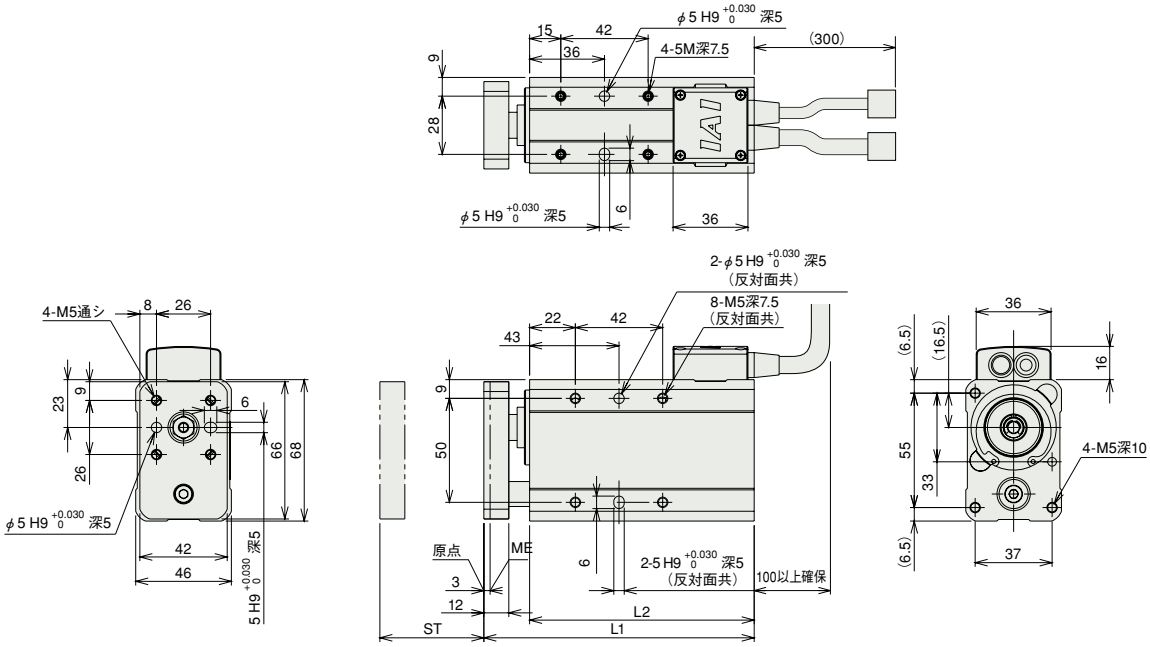
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 8mm　転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

寸法図

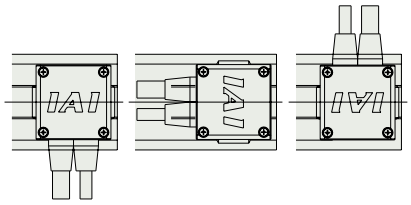
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

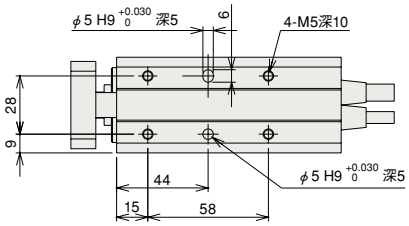
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド



【コネクターケーブル取出方向変更】（オプション）



型式：K1（左側取出）　型式：K2（前側取出）　型式：K3（右側取出）



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	130	155
L2	108	133
質量 (kg)	1.3	1.4

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-60I-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	—	→P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(−)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点			—	
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅱ-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			—	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⅱはは XSELのタイプ名（P／Q）が入ります。

RCA2-GD3NA

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型ダブルガイド付タイプ　本体幅28mm　24Vサーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 — GD3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→P129）をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GD3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-GD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GD3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

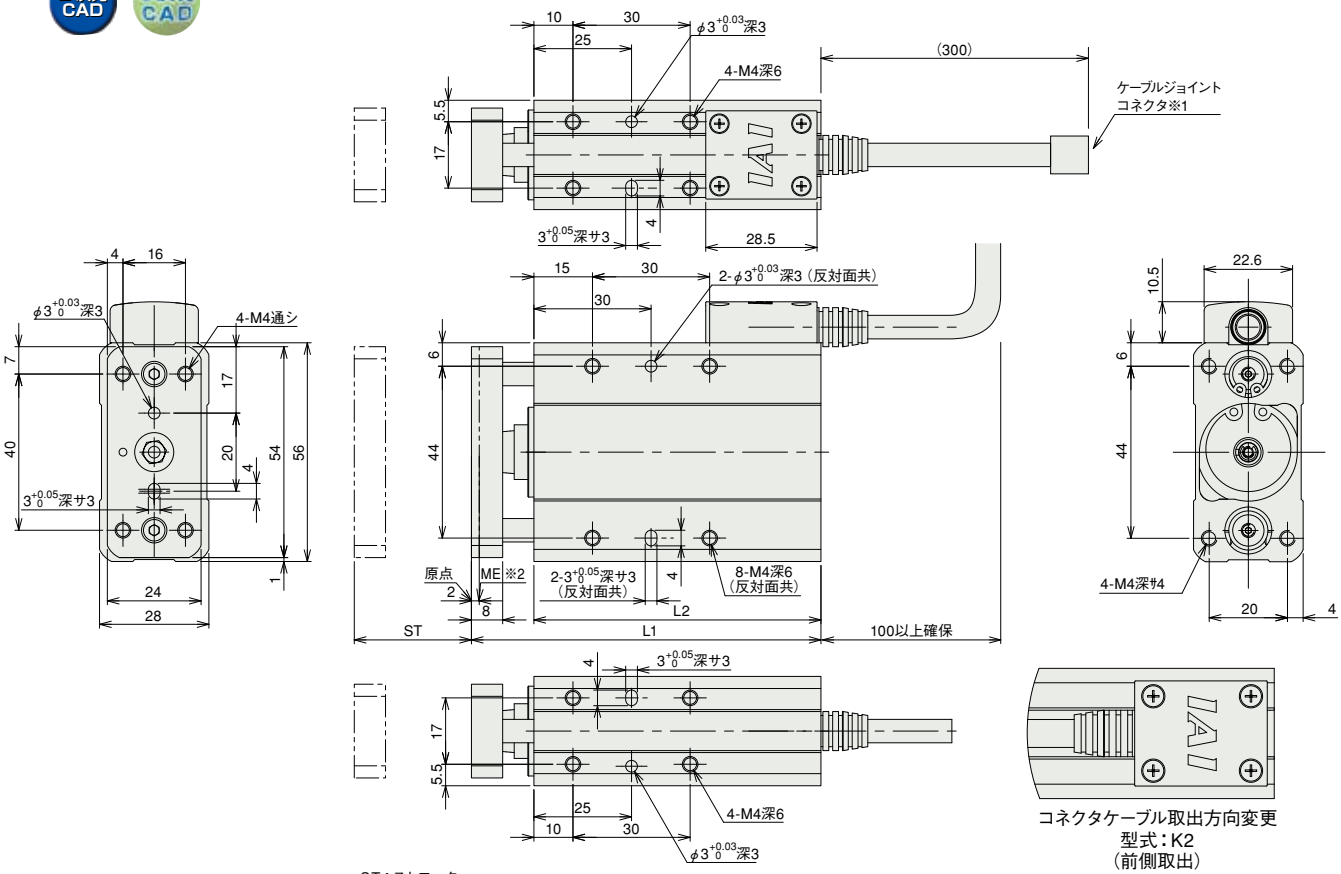
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



ST：ストローク
ME：メカエンド

コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.41	0.48

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴 電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA2-GD4NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付タイプ 本体幅34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GD4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図 (→ P129) をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード \ ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

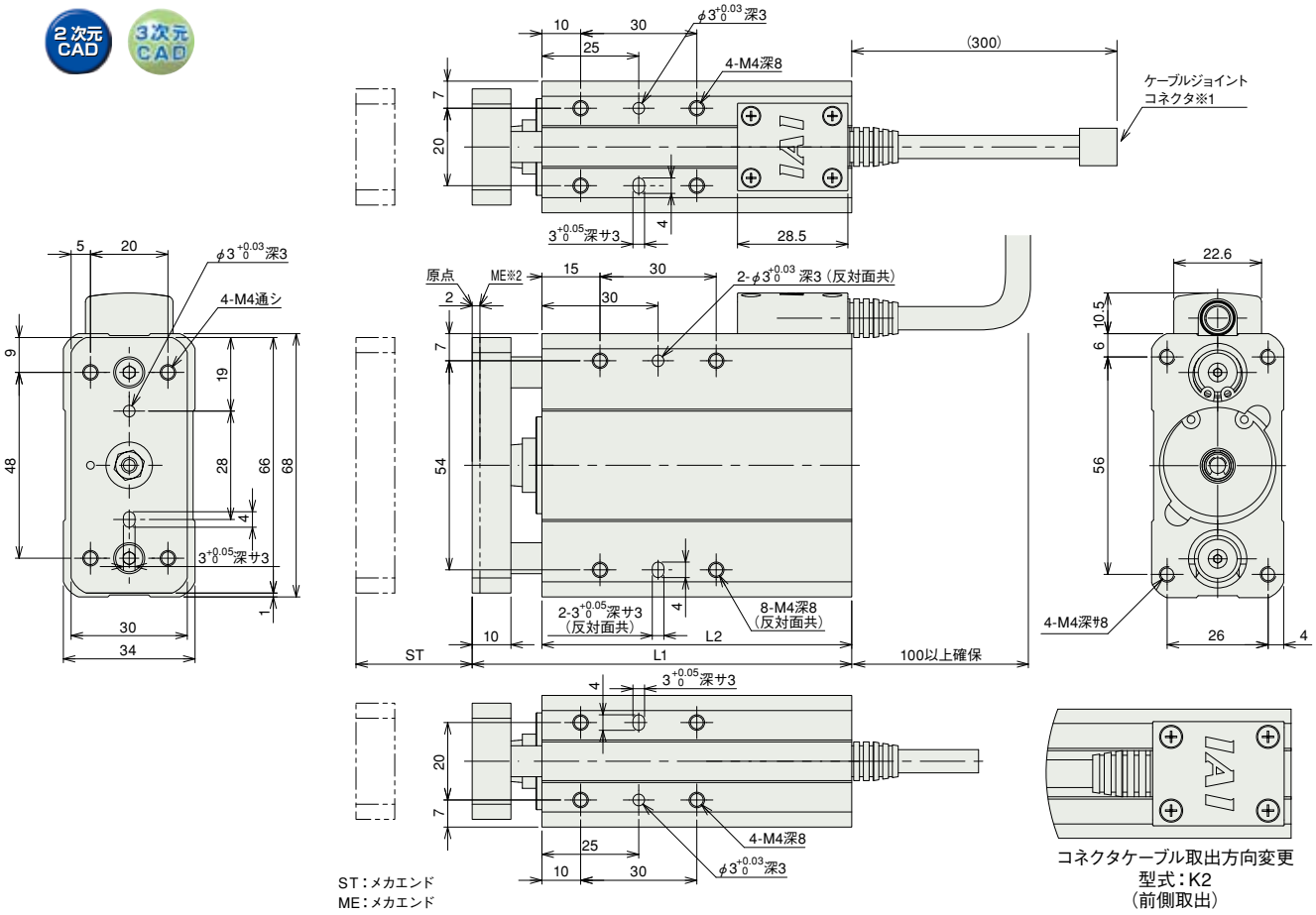
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98	118
L2	80	100
質量 (kg)	0.64	0.76

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴 電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCS2-GD5N

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型ダブルガイド付タイプ　本体幅 46mm　200V サーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCS2 － GD5N － I － 60 － □ － □ － T2 － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R □□ :ロボットケーブル	K1:コネクタケーブル左側取出 K2:コネクタケーブル前側取出 K3:コネクタケーブル右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。
ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→ P129）をご参照下さい。

(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-GD5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-GD5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-GD5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	－
75	－

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	－
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	－
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	－
	R11 (11m)～ R15 (15m)	－
	R16 (16m)～ R20 (20m)	－

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	－
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	－
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	－

アクチュエータ仕様

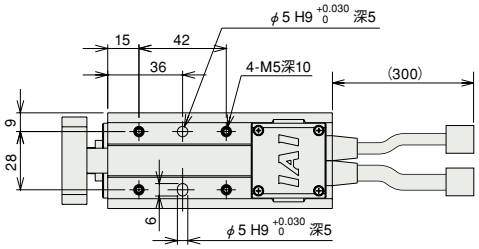
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 8mm　転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

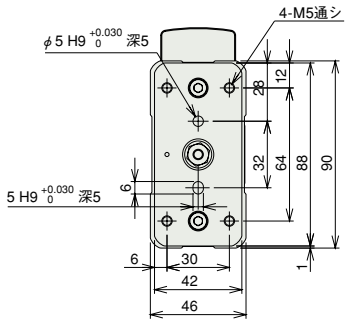
寸法図

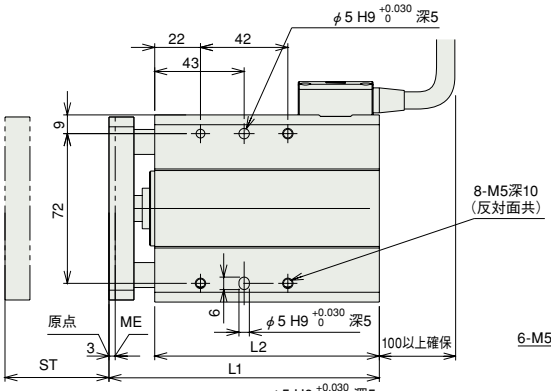
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

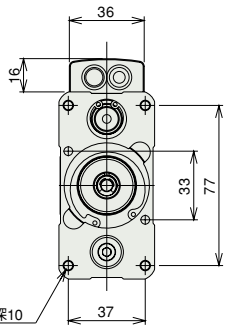
2次元CAD 3次元CAD

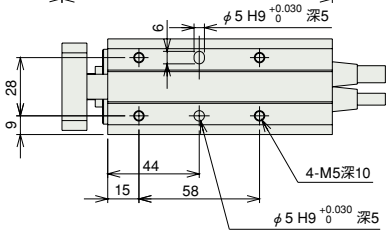
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド



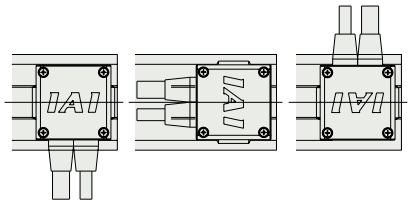








【コネクターケーブル取出方向変更】（オプション）



型式：K1（左側取出）　型式：K2（前側取出）　型式：K3（右側取出）

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	130	155
L2	108	133
質量 (kg)	1.6	1.9

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-60I-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	—	→P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(−)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点			—	
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅱ-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			—	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※ⅡはXSELのタイプ名（P／Q）が入ります。

RCA2-SD3NA

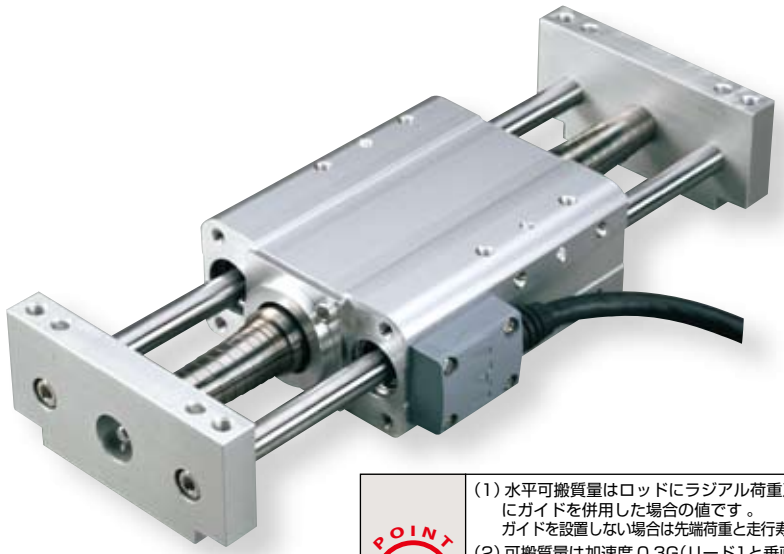
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅60mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — SD3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	25:25mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図 (→P129) をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3)垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意下さい。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-SD3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25 (※)	42.7	±0.02	25 50
RCA2-SD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5 (※)	85.5		
RCA2-SD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1 (※)	170.9		
RCA2-SD3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125 (※)	25.1	±0.05	25 50
RCA2-SD3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25 (※)	50.3		
RCA2-SD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5 (※)	100.5		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

(※) 本体側固定の場合

■ストロークと最高速度

	リード \ ストローク	25 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
省電力対応	LA	—	—

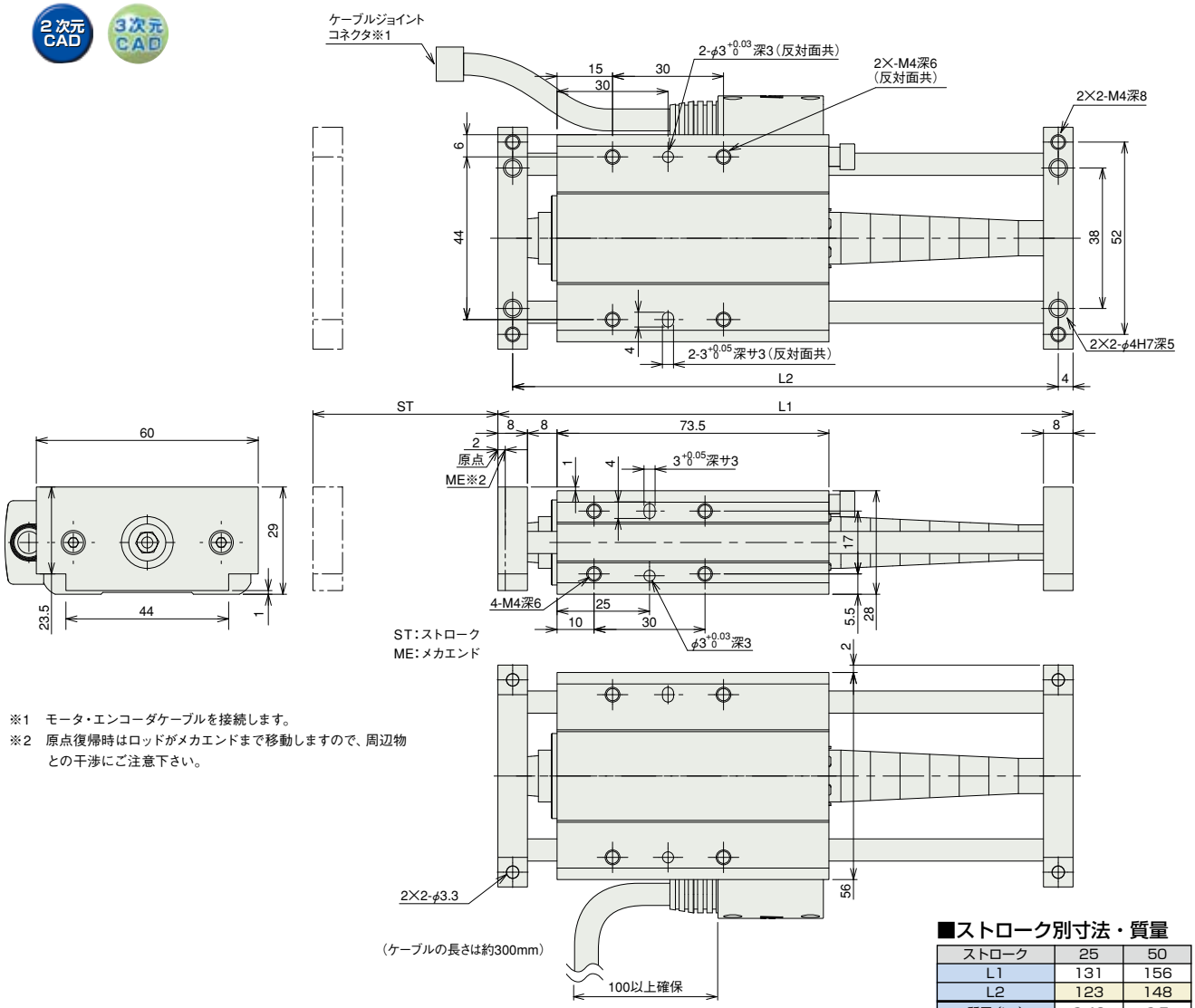
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50
L1	131	156
L2	123	148
質量 (kg)	0.48	0.5

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	–	→P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	–	→P141
防滴 電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					–	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			–	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					–	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			–	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			–	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			–	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA2-SD4NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅72mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — SD4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	25:25mm 50:50mm 75:75mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	LA : 省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→ P129）をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意下さい。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-SD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5 (※1)	33.8	±0.02	25 50 75
RCA2-SD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75 (※1)	50.7		
RCA2-SD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5 (※1)	101.5		
RCA2-SD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125 (※1)	19.9	±0.05	25 50 75
RCA2-SD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25 (※1)	29.8		
RCA2-SD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5 (※1)	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

(※1) 本体側固定の場合

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	25 (mm)	50～75 (mm)
ボールネジ	6	240〈200〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	200	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—	—
50	—	—
75	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
省電力対応	LA	—	—

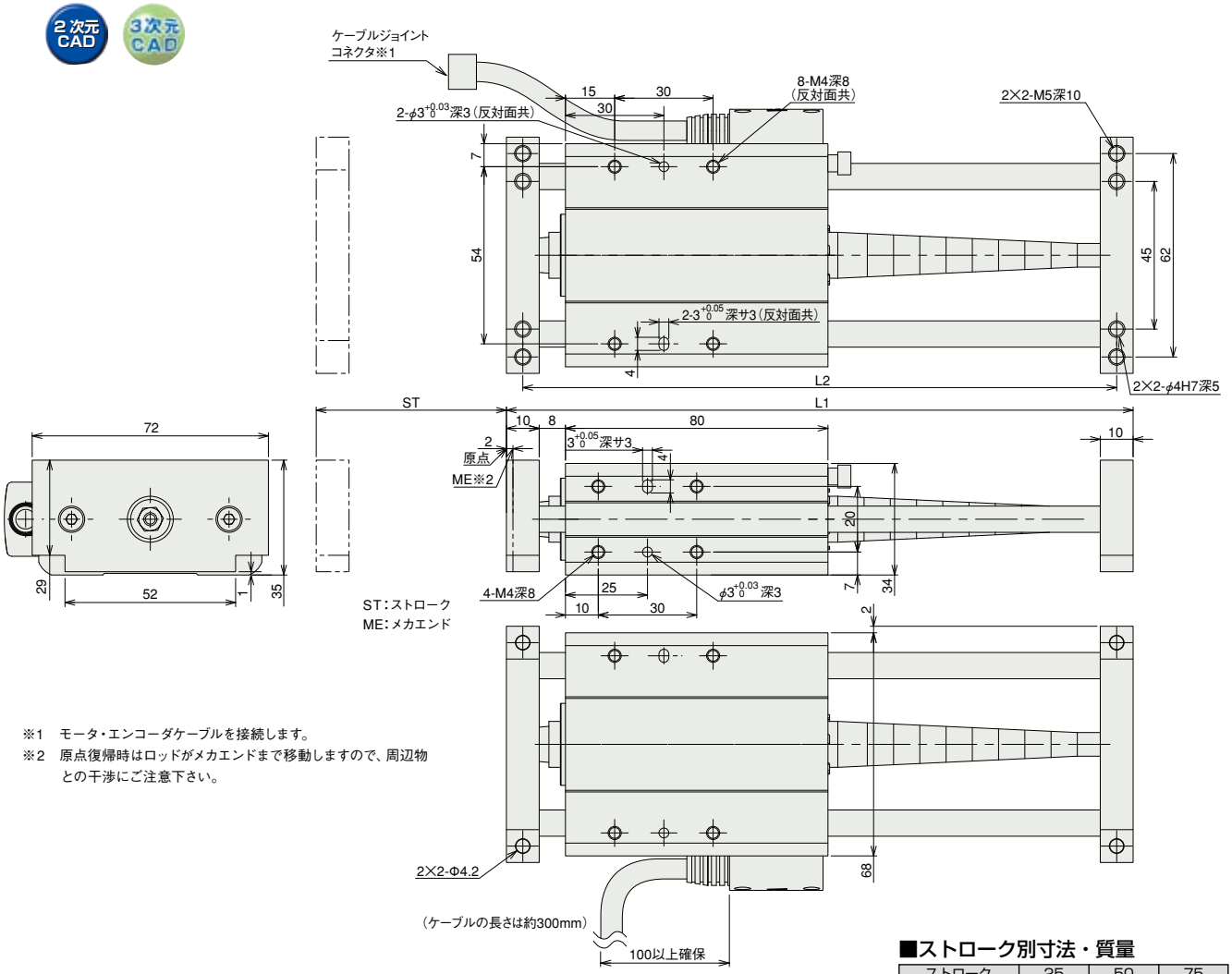
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下（初期値）
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75
L1	141	166	191
L2	131	156	181
質量（kg）	0.73	0.75	0.77

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	（標準仕様）定格 1.3A 最大 4.4A （省電力仕様）定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（−）			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCS2-SD5N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅 94mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 **RCS2** — **SD5N** — **I** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R□□ :ロボットケーブル	K1 :コネクタケーブル左側取出 K3 :コネクタケーブル右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。
ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→ P129）をご参照下さい。

(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることはできませんのでご注意下さい。

(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-SD5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-SD5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-SD5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	—
75	—

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
	R11 (11m)～ R15 (15m)	—
	R16 (16m)～ R20 (20m)	—

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	—
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	—

アクチュエータ仕様

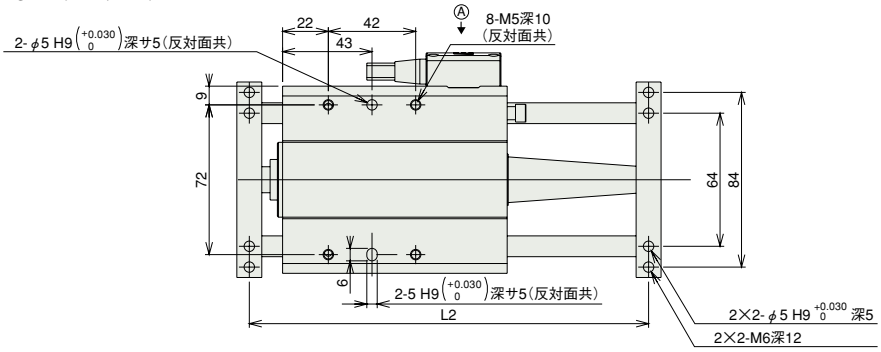
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

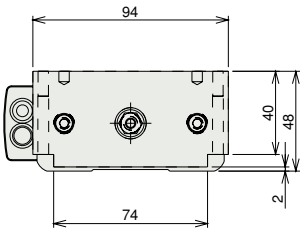
寸法図

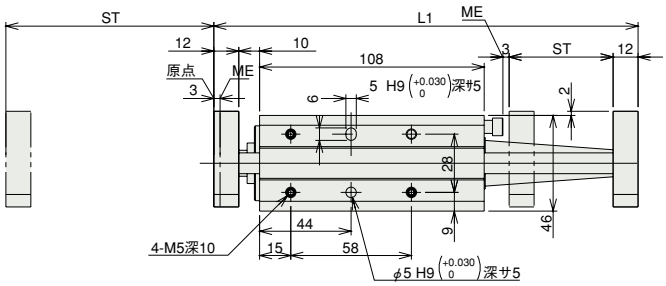
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

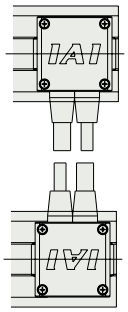
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細はP166をご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド



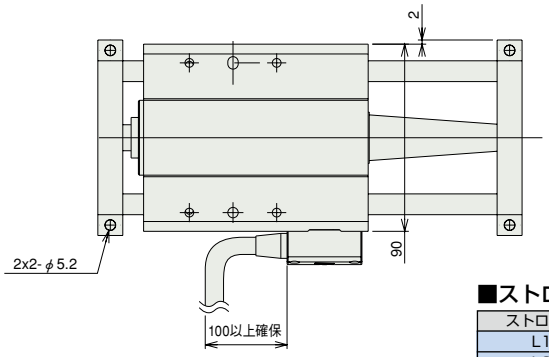




【コネクターケーブル取出方向変更】（オプション）



※上図矢視Ⓐから見た場合です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	204	229
L2	192	217
質量 (kg)	1.9	1.94

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-60I-NP-2-Ⓘ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V（XSEL-P/Qのみ）	最大218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	—	→P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(−)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点			—	
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
プログラム制御1-6軸タイプ		XSEL-Ⅱ-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			—	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※ⅡはXSELのタイプ名（P／Q）が入ります。

RCA2-TCA3NA

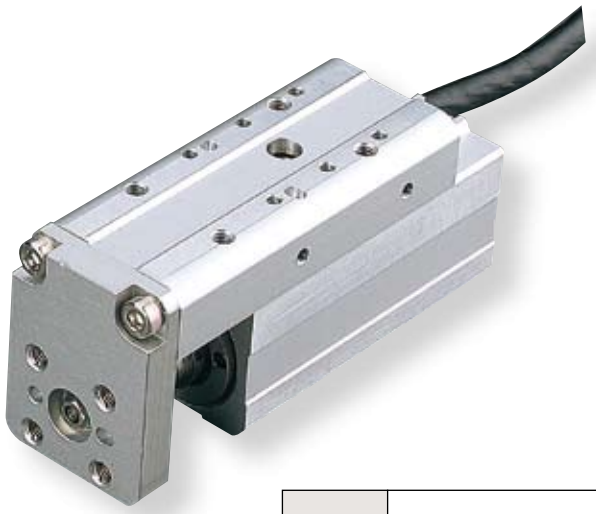
ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　全長ショート型コンパクトタイプ　本体幅32mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2－TCA3NA－ I － 10 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TCA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TCA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TCA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TCA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	―	―
50	―	―

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	―
	S (3m)	―
	M (5m)	―
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	―
	X11 (11m)～ X15 (15m)	―
	X16 (16m)～ X20 (20m)	―

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	―	―
省電力対応	LA	―	―

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ 4mm　転造 C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）		Ma:9.9N·m　Mb:9.9N·m　Mc:3.3N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復　垂直使用500万往復
	ボールネジ仕様	5,000km もしくは 5,000 万往復（※）

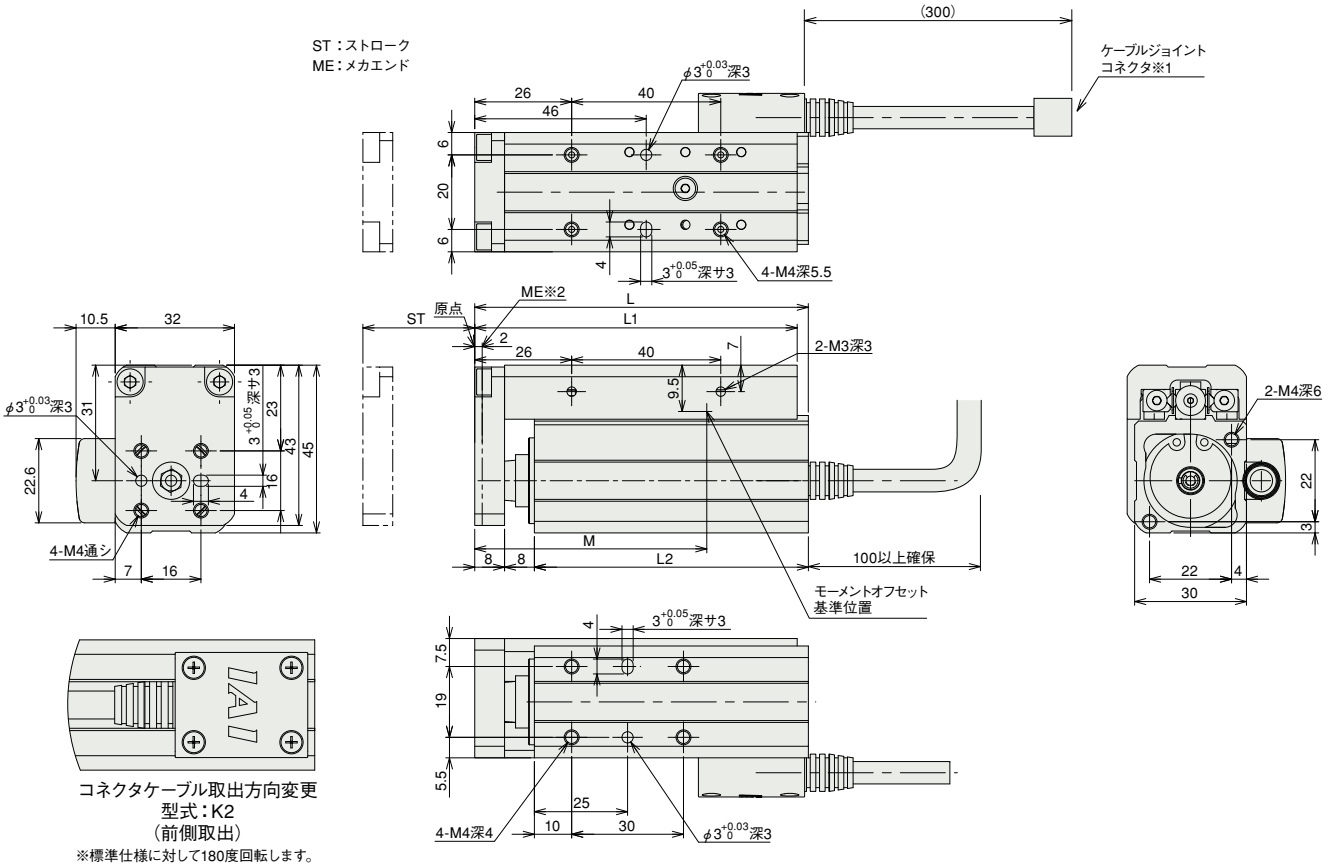
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量（kg）	0.37	0.44

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA2-TCA4NA

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　全長ショート型コンパクトタイプ　本体幅36mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

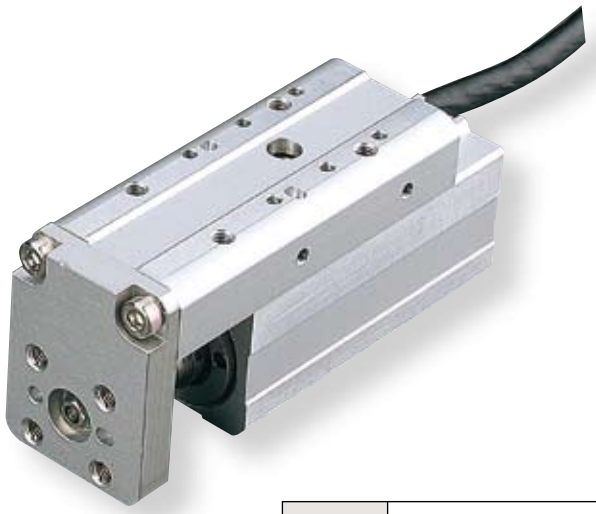
■型式項目　RCA2 － TCA4NA － I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 - オプション

- エンコーダ種類: I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。
- モータ種類: 20: サーボモータ 20W
- リード: 6 ボールネジ 6mm / 4 ボールネジ 4mm / 2 ボールネジ 2mm / 6S: すべりネジ 6mm / 4S: すべりネジ 4mm / 2S: すべりネジ 2mm
- ストローク: 30:30mm / 50:50mm
- 適応コントローラ: A1:ACON / RACON / ASEL / A3:AMEC / ASEP
- ケーブル長: N :無し / P : 1m / S : 3m / M : 5m / X□□ : 長さ指定
- オプション: K2 : コネクタケーブル前側取出 / LA : 省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TCA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TCA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TCA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TCA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード	ストローク 30 (mm)	ストローク 50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)		Ma:9.9N·m　Mb:9.9N·m　Mc:3.3N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復　垂直使用500万往復
	ボールネジ仕様	5,000km もしくは 5,000 万往復

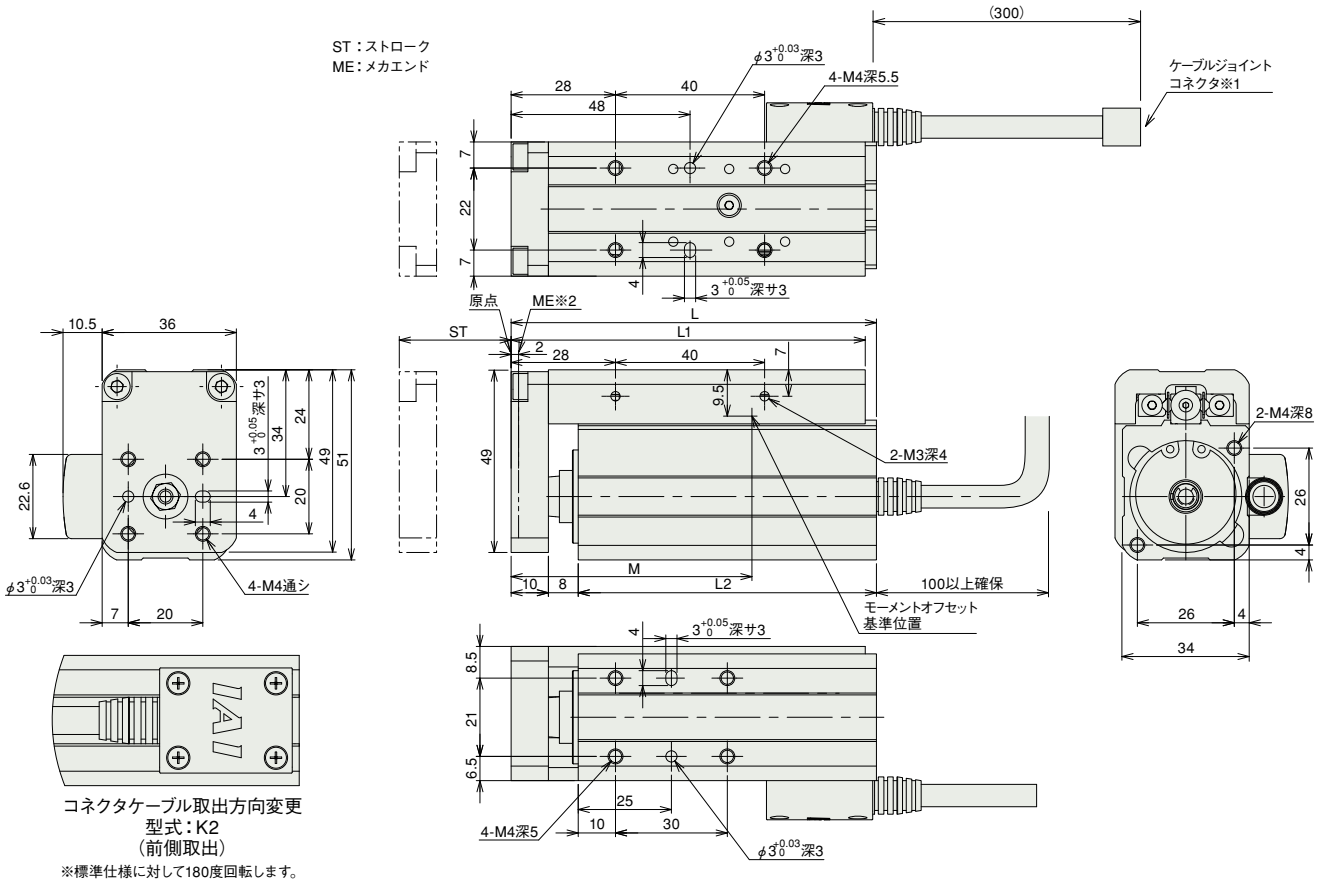
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD　3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量（kg）	0.48	0.6

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCS2-TCA5N

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　全長ショート型コンパクトタイプ　本体幅 48mm　200V サーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCS2 － TCA5N － I － 60 － □ － □ － T2 － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60：サーボモータ 60W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	K1:コネクタケーブル左側取出 K2:コネクタケーブル前側取出 K3:コネクタケーブル右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-TCA5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TCA5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-TCA5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	－
75	－

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	－
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	－
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	－
	R11 (11m)～ R15 (15m)	－
	R16 (16m)～ R20 (20m)	－

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	－
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	－
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	－

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 8mm　転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:15N·m　Mb:15N·m　Mc:7.1N·m
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

（注）ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

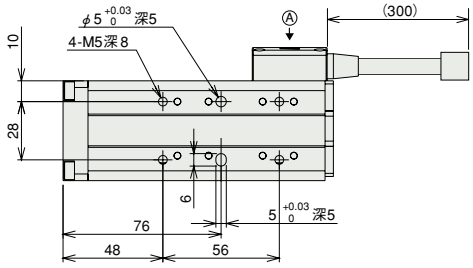
2014_10

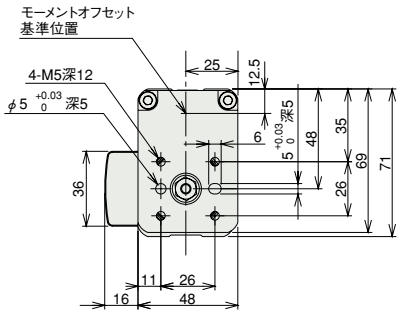
寸法図

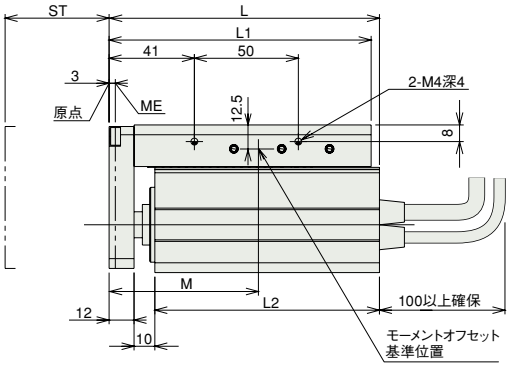
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

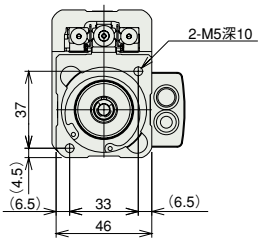
2次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド

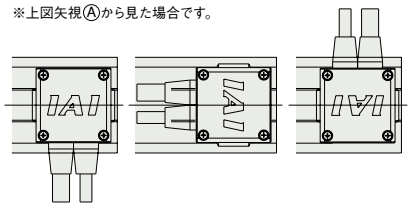




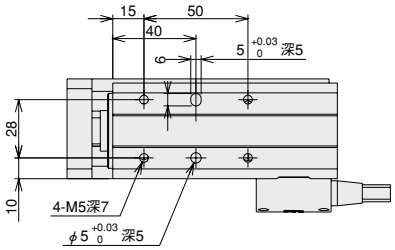




【コネクターケーブル取出方向変更】（オプション）
※上図矢視Ⓐから見た場合です。



型式：K1（左側取出）　型式：K2（前側取出）　型式：K3（右側取出）



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量 (kg)	1.3	1.5

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-60I-NP-2-Ⓘ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	–	→P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(–)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点			–	
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			–	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅱ-1-60I-N1-EEE-2-3.	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			–	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※ⅡはXSELのタイプ名（P／Q）が入ります。

RCA2-TWA3NA

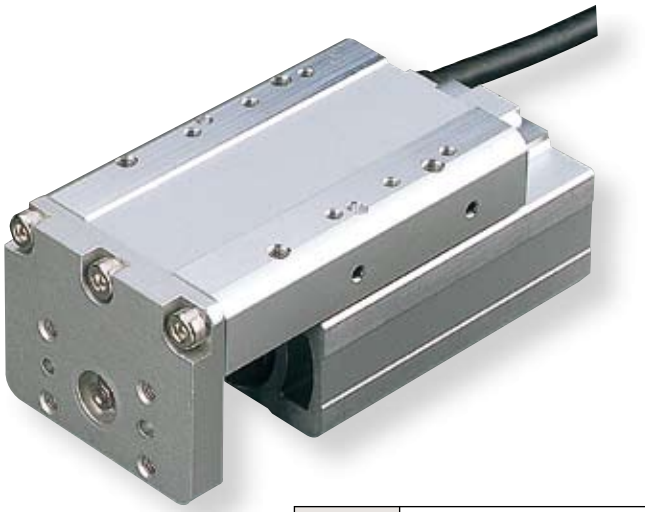
ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　全長ショート型ワイドタイプ　本体幅 50mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 － TWA3NA － I － 10 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です 。
加速度は上記値が上限となります 。
(2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TWA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TWA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TWA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TWA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ 4mm　転造 C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）		Ma:9.9N·m　Mb:9.9N·m　Mc:9.4N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復　垂直使用500万往復
	ボールネジ仕様	5,000km もしくは 5,000 万往復（※）

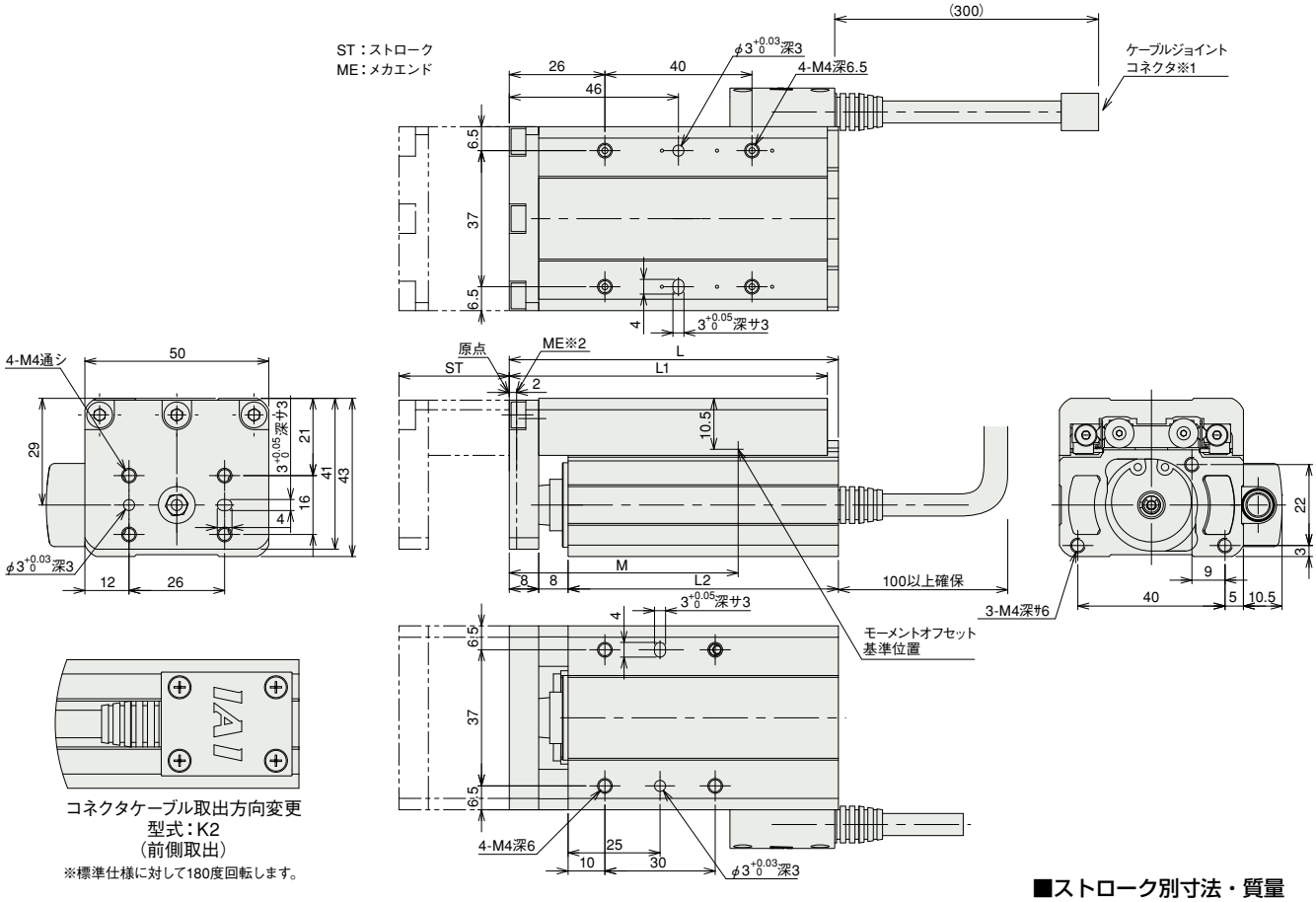
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD　3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量（kg）	0.52	0.58

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA2-TWA4NA

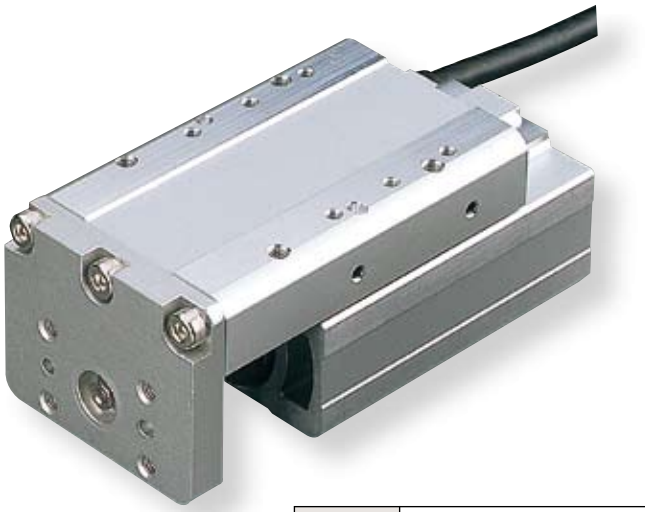
ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　全長ショート型ワイドタイプ　本体幅58mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 － TWA4NA － I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S :すべりネジ 6mm 4S :すべりネジ 4mm 2S :すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	K2 : コネクタケーブル前側取出 LA : 省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です 。
加速度は上記値が上限となります 。
(2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TWA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TWA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TWA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TWA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	—	—
省電力対応	LA	—	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)		Ma:9.9N·m　Mb:9.9N·m　Mc:12.2N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復　垂直使用500万往復
	ボールネジ仕様	5,000km もしくは 5,000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

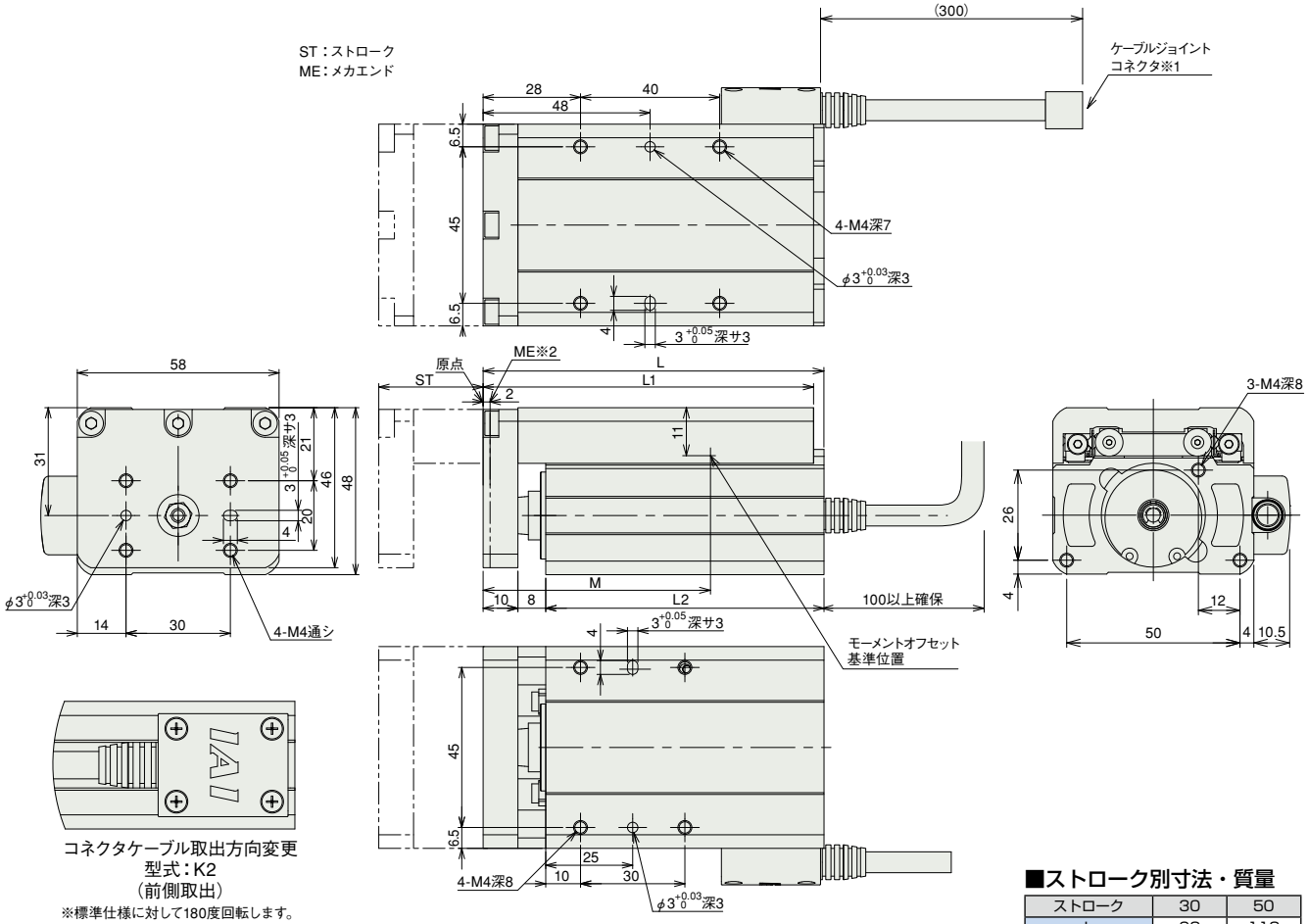
2014_10

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD　3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量（kg）	0.65	0.77

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCS2-TWA5N

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 **RCS2 − TWA5N − I − 60 − □ − □ − T2 − □ · □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R □□ :ロボットケーブル	K1:コネクタケーブル左側取出 K2:コネクタケーブル前側取出 K3:コネクタケーブル右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-TWA5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TWA5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-TWA5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	−
75	−

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	−
	S (3m)	−
	M (5m)	−
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	−
	X11 (11m)～ X15 (15m)	−
	X16 (16m)～ X20 (20m)	−
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	−
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	−
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	−
	R11 (11m)～ R15 (15m)	−
	R16 (16m)～ R20 (20m)	−

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	−
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	−
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	−

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:15N·m Mb:15N·m Mc:25.5N·m
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

（注）ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

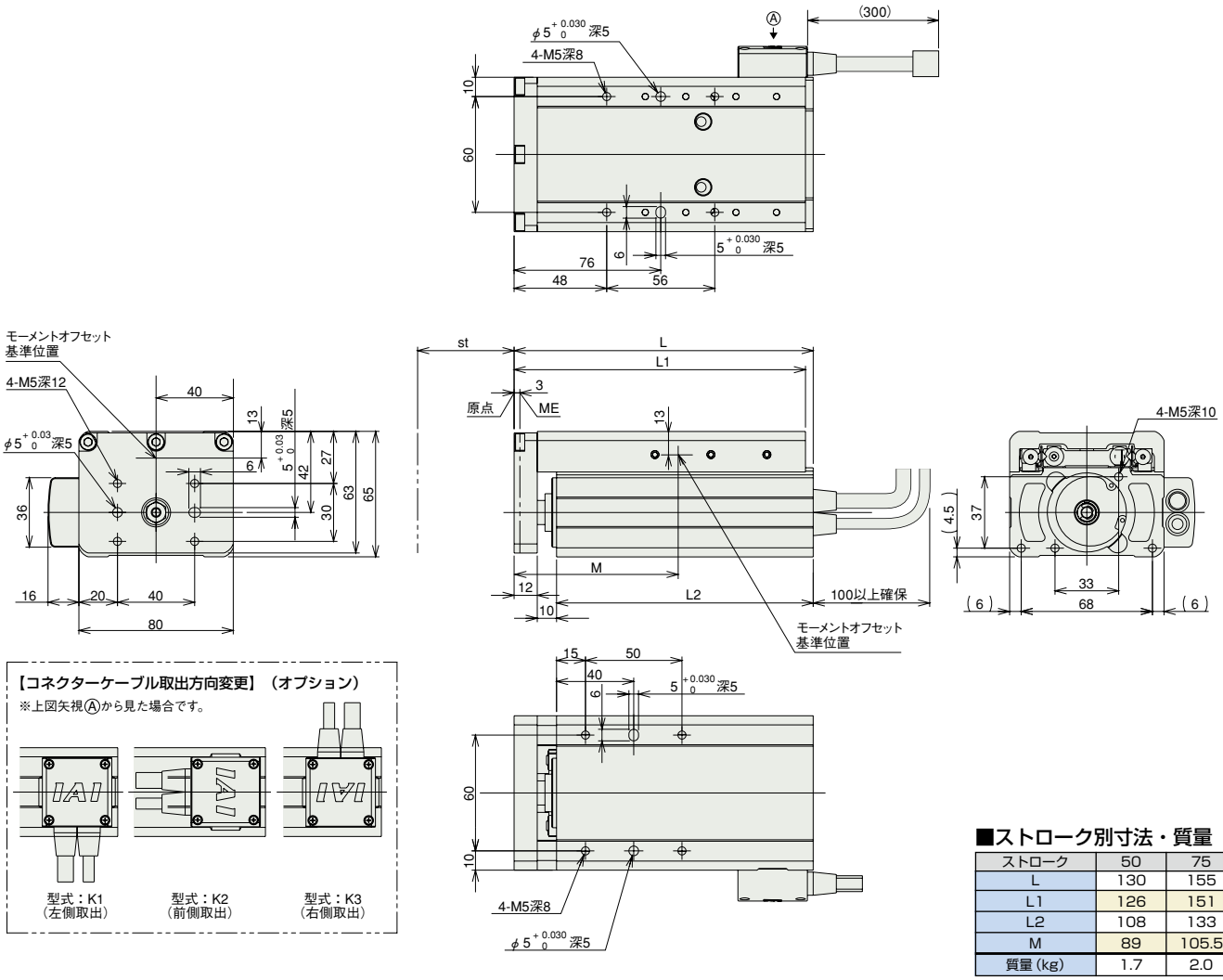
2014_10

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量 (kg)	1.7	2.0

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-60I-NP-2-Ⓘ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V (XSEL-P/Qのみ)	最大218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	—	→P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(−)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点			—	
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
プログラム制御1-6軸タイプ		XSEL-Ⅱ-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			—	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※ⅡはXSELのタイプ名（P／Q）が入ります。

RCA2-TFA3NA

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　全長ショート型扁平タイプ　本体幅61mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　**RCA2 − TFA3NA − I − 10 − □ − □ − □ − □ − □ − □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル前側取出 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
(2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TFA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TFA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TFA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TFA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	−	−
50	−	−

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	−
	S (3m)	−
	M (5m)	−
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	−
	X11 (11m)～ X15 (15m)	−
	X16 (16m)～ X20 (20m)	−

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	−	−
省電力対応	LA	−	−

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ 4mm　転造 C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）		Ma:9.9N·m　Mb:9.9N·m　Mc:3.3N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復　垂直使用500万往復
	ボールネジ仕様	5,000km もしくは 5,000 万往復（※）

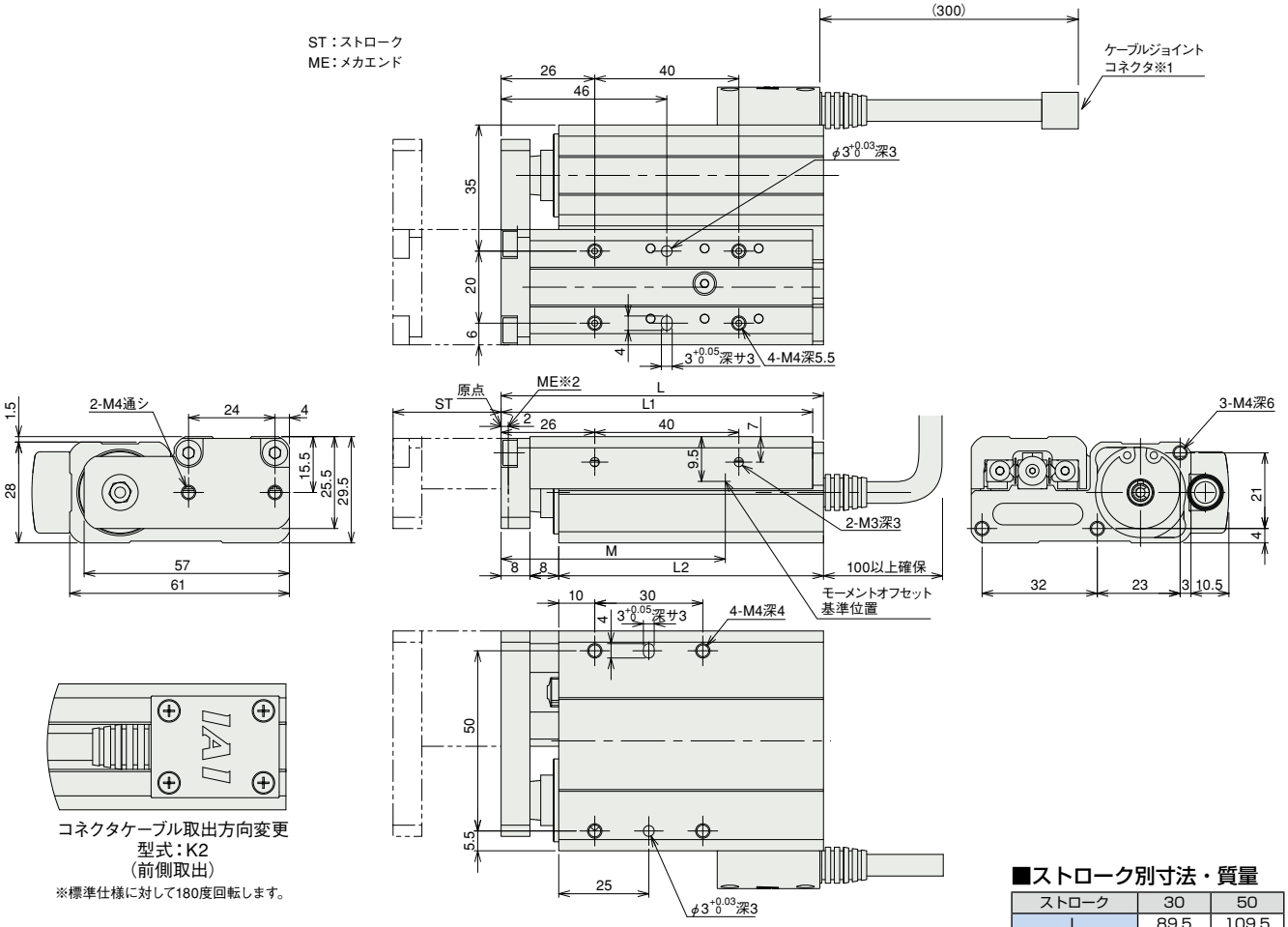
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量（kg）	0.4	0.48

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCA2-TFA4NA

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　全長ショート型扁平タイプ　本体幅 71mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 － TFA4NA － I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20: サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S :すべりネジ 6mm 4S :すべりネジ 4mm 2S :すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	K2 : コネクタケーブル前側取出 LA : 省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です 。
加速度は上記値が上限となります 。
(2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TFA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TFA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TFA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TFA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	―	―
50	―	―

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	―
	S (3m)	―
	M (5m)	―
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	―
	X11 (11m)～ X15 (15m)	―
	X16 (16m)～ X20 (20m)	―

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル前側取出	K2	―	―
省電力対応	LA	―	―

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)		Ma:9.9N·m　Mb:9.9N·m　Mc:3.3N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復　垂直使用500万往復
	ボールネジ仕様	5,000km もしくは 5,000 万往復

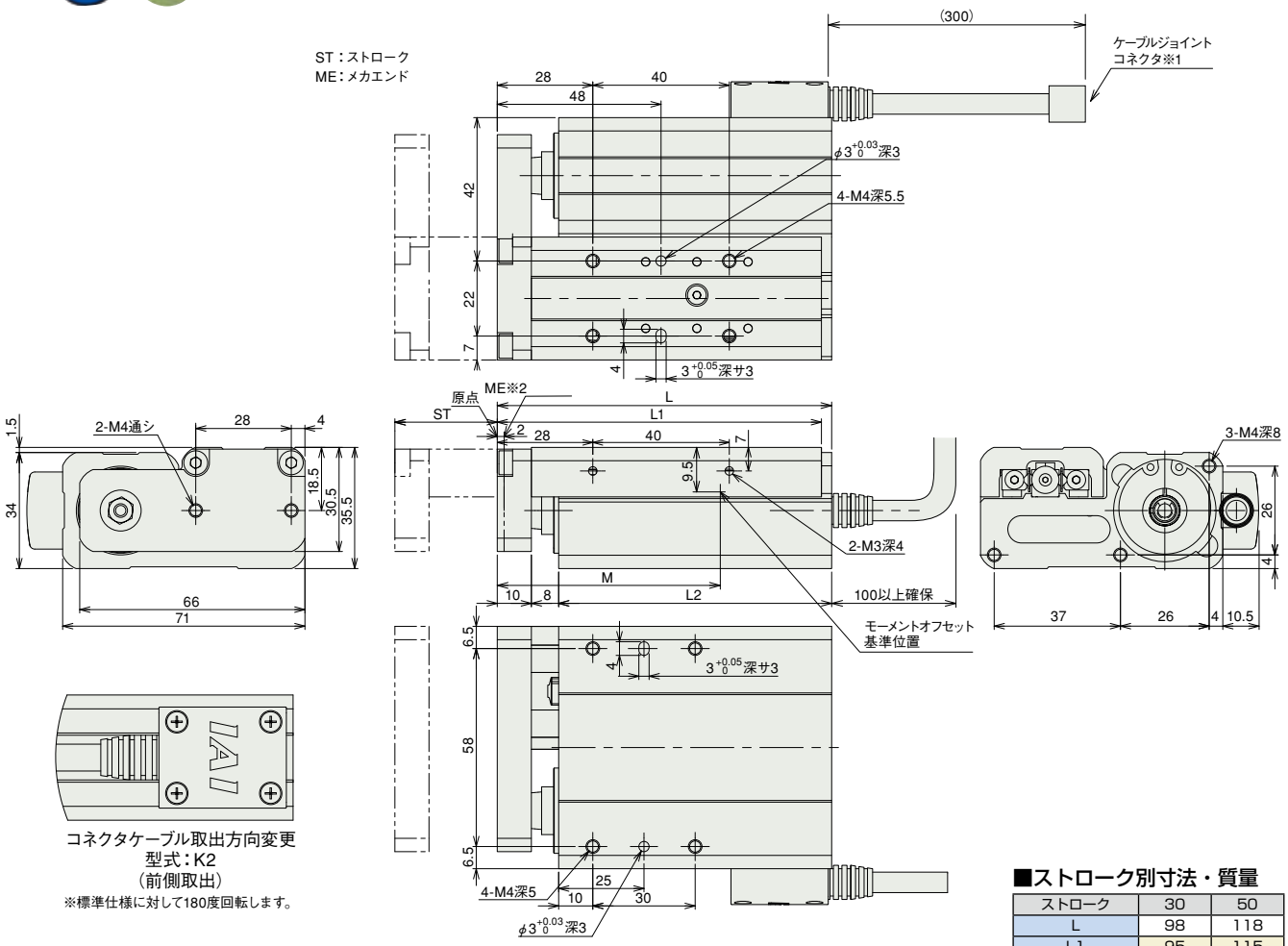
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



コネクタケーブル取出方向変更
型式：K2
（前側取出）
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量（kg）	0.6	0.72

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴 電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。

RCS2-TFA5N

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　全長ショート型扁平タイプ　本体幅 95mm　200V サーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCS2 － TFA5N － I － 60 － □ － □ － T2 － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R □□ : ロボットケーブル	K1 : コネクタケーブル左側取出 K2 : コネクタケーブル前側取出 K3 : コネクタケーブル右側取出

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-TFA5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TFA5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-TFA5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	－
75	－

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	－
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	－
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	－
	R11 (11m)～ R15 (15m)	－
	R16 (16m)～ R20 (20m)	－

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	K1	次ページ参照	－
コネクタケーブル前側取出	K2	次ページ参照	－
コネクタケーブル右側取出	K3	次ページ参照	－

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ 8mm　転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:15N·m　Mb:15N·m　Mc:7.1N·m
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

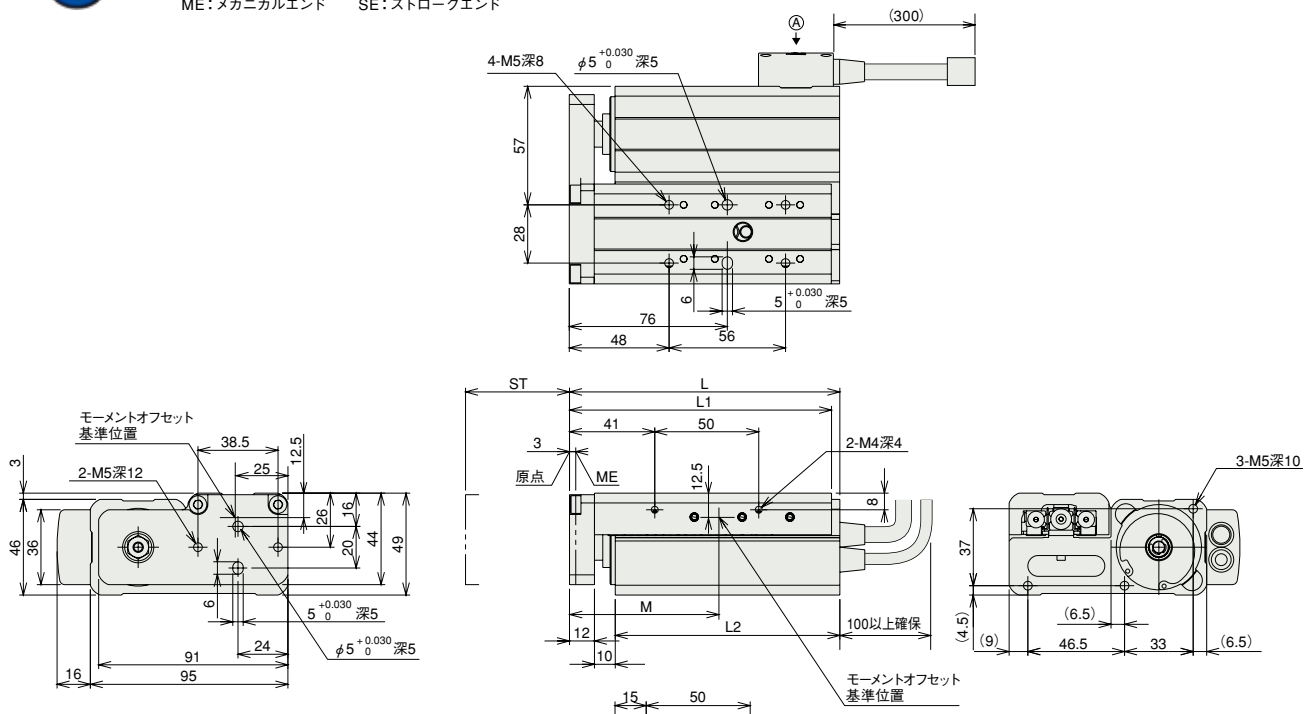
（注）ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

寸法図

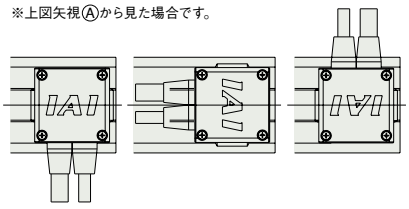
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド



【コネクターケーブル取出方向変更】（オプション）
※上図矢視Ⓐから見た場合です。



型式：K1（左側取出）　型式：K2（前側取出）　型式：K3（右側取出）

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量 (kg)	1.4	1.6

適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-CA-60I-NP-2-Ⓘ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	—	→P157
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列にて制御が可能	(−)				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点			—	
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-Ⅱ-1-60I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			—	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※ⅡはXSELのタイプ名（P／Q）が入ります。

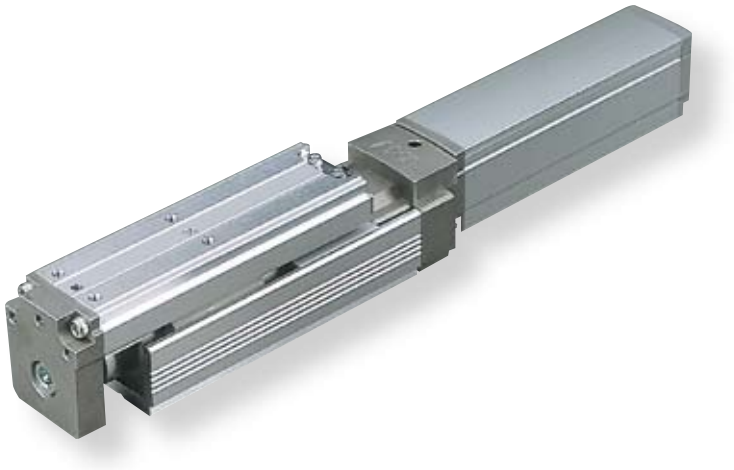
RCP3-TA3C

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 36mm　パルスモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCP3 － TA3C － I － 20P － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

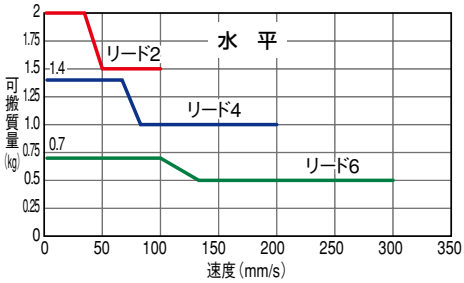


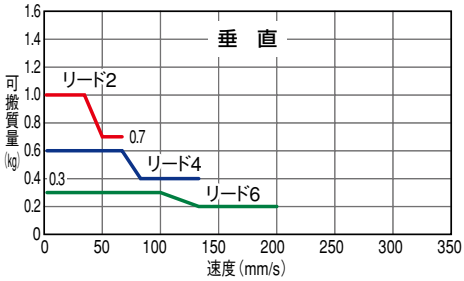
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)(注 2)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-TA3C-I-20P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	～0.7	～0.3	9	±0.02	20～100 (10mm毎)
RCP3-TA3C-I-20P-4-①-②-③-④		4	～1.4	～0.6	14		
RCP3-TA3C-I-20P-2-①-②-③-④		2	～2	～1	28		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション　(注 2) 押付力のグラフは 127 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		20～100 (mm)
ボールネジ	6	300〈200〉
	4	200〈133〉
	2	100〈67〉

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

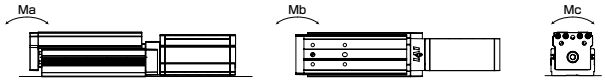
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注 3)	Ma:3.2N·m　Mb:4.6N·m　Mc:5.1N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注 3) 5,000km 走行寿命の場合です。

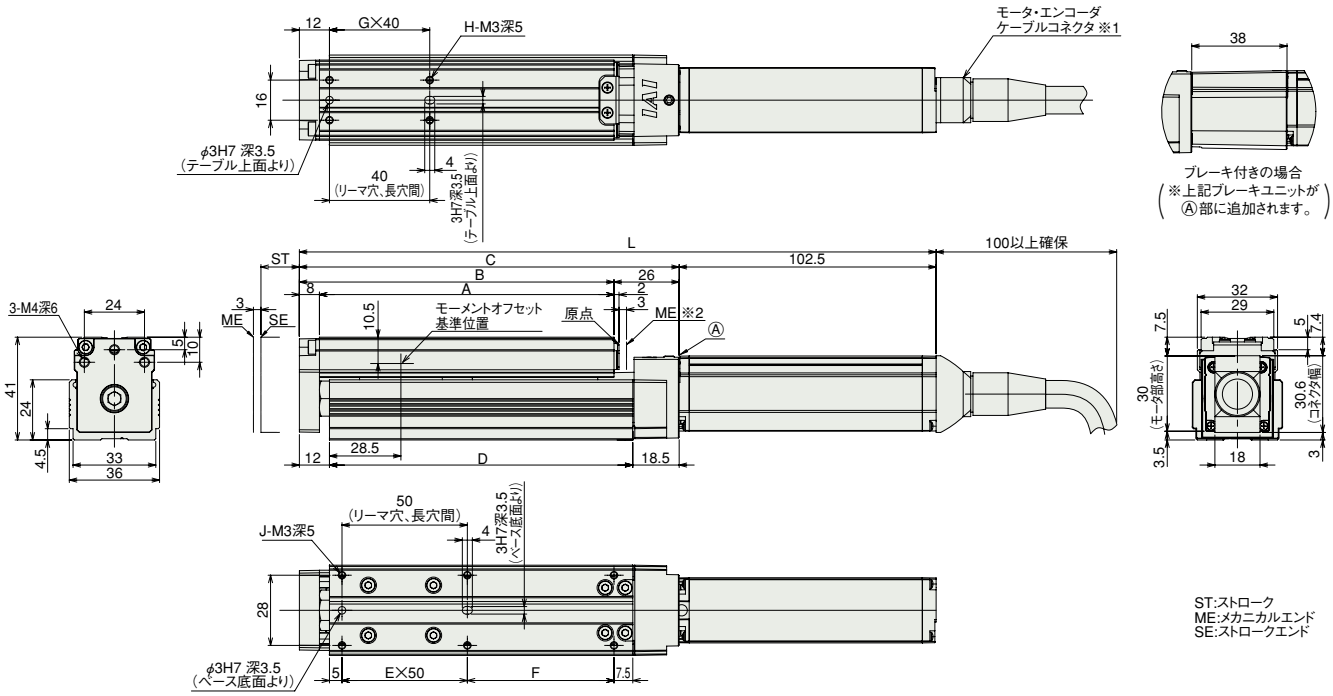
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。

※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	ブレーキ無し	224	234	244	254	264	274	284	294	304
	ブレーキ有り	262	272	282	292	302	312	322	332	342
A		87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
B		95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
C		121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5
D		91	101	111	121	131	141	151	161	171
E		1	1	1	1	2	2	2	2	2
F		28.5	38.5	48.5	58.5	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5
G		1	1	1	1	2	2	2	2	2
H		4	4	4	4	6	6	6	6	6
J		6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)		0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大 2A	—	→P141
防滴 電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100〜240V) が入ります。

RCP3-TA4C

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 40mm　パルスモータ　ボールネジ仕様

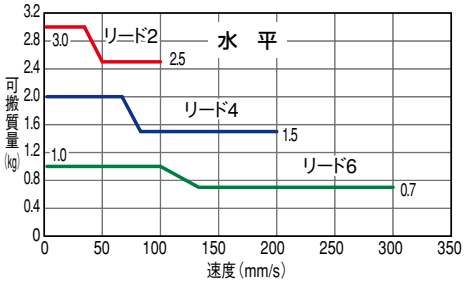
■型式項目　RCP3 － TA4C － I － 28P － □ － □ － □ － □ － □

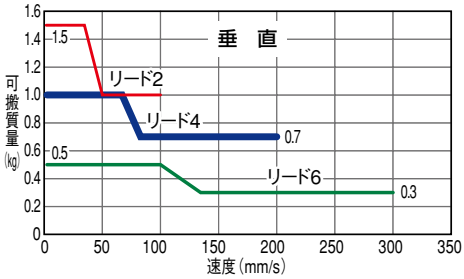
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28 □サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります

アクチュエータスペック

■リード と可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)(注 2)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-TA4C-I-28P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	～1	～0.5	15	±0.02	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA4C-I-28P-4-①-②-③-④		4	～2	～1	22		
RCP3-TA4C-I-28P-2-①-②-③-④		2	～3	～1.5	44		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション　(注 2) 押付力のグラフは 127 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード	ストローク 20 ～ 100 (mm)
ボールネジ 6	300
ボールネジ 4	200
ボールネジ 2	100

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	－
30	－
40	－
50	－
60	－
70	－
80	－
90	－
100	－

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

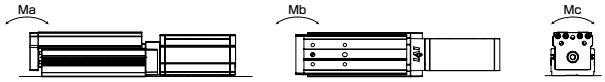
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	－	－
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	－	－
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR		
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL		
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB		
原点逆仕様	NM	－	－

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注 3)	Ma:4.2N·m　Mb:6N·m　Mc:8.2N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注 3) 5,000km 走行寿命の場合です。

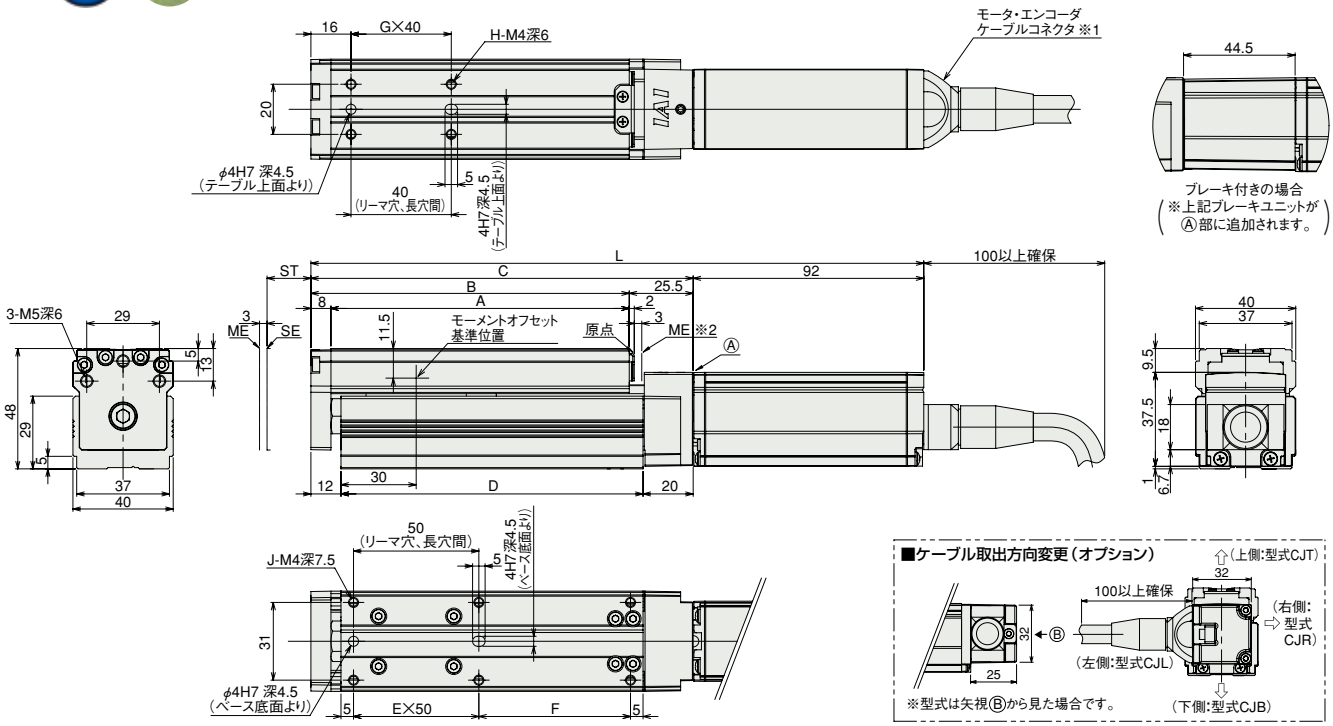
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。

※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A		89	99	109	119	129	139	149	159	169
B		97	107	117	127	137	147	157	167	177
C		122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5
D		90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E		1	1	1	1	2	2	2	2	2
F		30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G		1	1	1	1	2	2	2	2	2
H		4	4	4	4	6	6	6	6	6
J		6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量(kg)		0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100〜240V)が入ります。

RCA2-TA4C

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 40mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCA2 — TA4C — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定	K2:コネクタケーブル取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応

上写真は TA3C になります。

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TA4C-I-10-6-①-②-③-④	10	ボールネジ	6	1	0.5	28	± 0.02	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4C-I-10-4-①-②-③-④			4	2	1	43		
RCA2-TA4C-I-10-2-①-②-③-④			2	3	1.5	85		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク		20 ～ 100 (10mm 毎)
ボールネジ	6	300
	4	200
	2	100

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

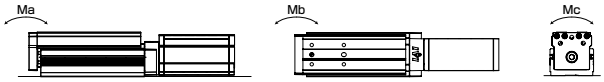
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	—	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR		
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL		
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB		
省電力対応	LA	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:4.2N·m　Mb:6N·m　Mc:8.2N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

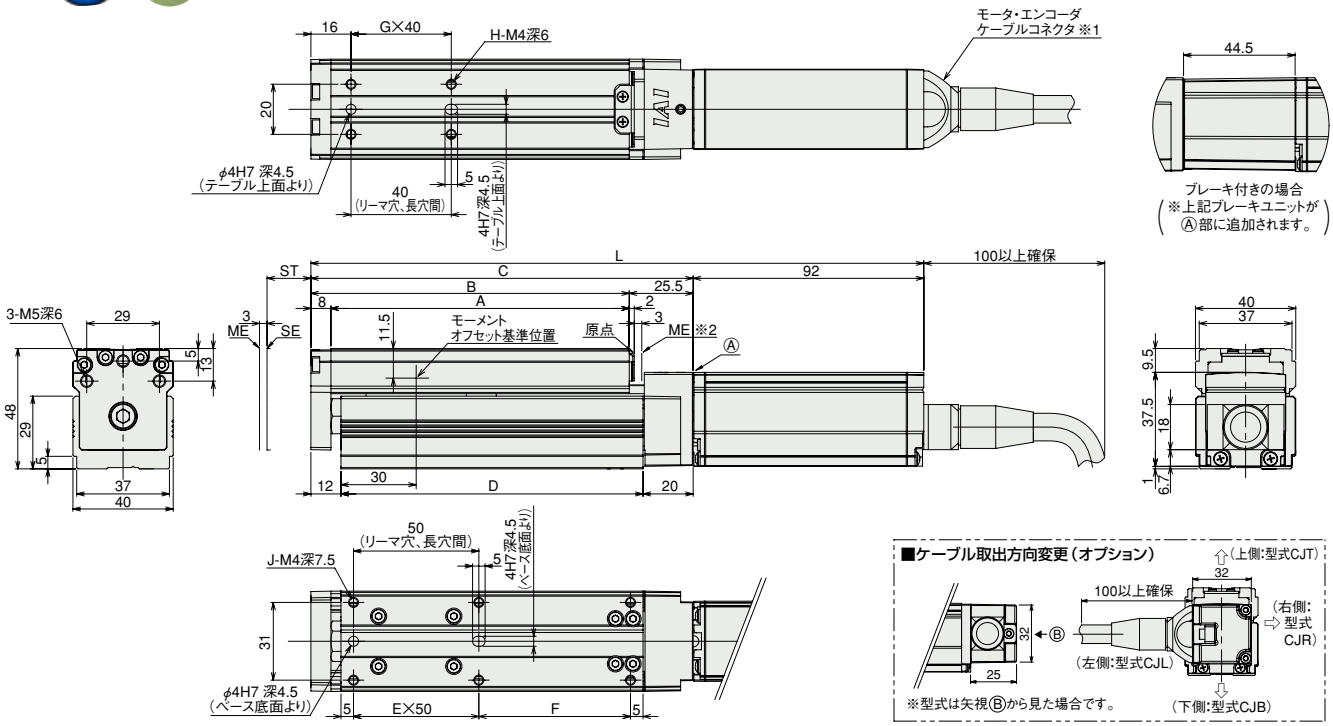
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。

※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A		89	99	109	119	129	139	149	159	169
B		97	107	117	127	137	147	157	167	177
C		122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5
D		90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E		1	1	1	1	2	2	2	2	2
F		30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G		1	1	1	1	2	2	2	2	2
H		4	4	4	4	6	6	6	6	6
J		6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量(kg)		0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴 電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。

RCP3-TA3R

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 72mm　パルスモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCP3 － TA3R － I － 20P － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

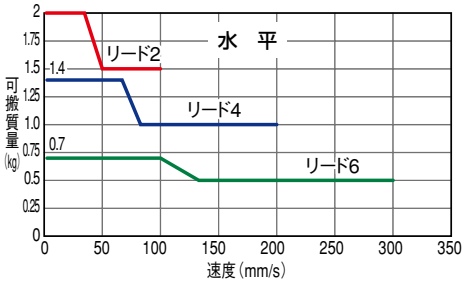
上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

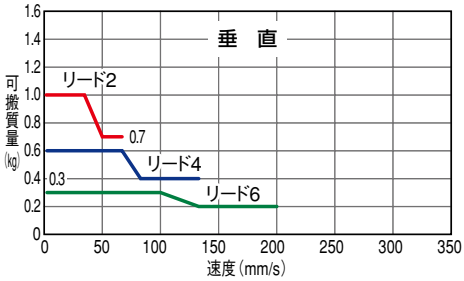
POINT 選定上の注意

（1）可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 及び垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。
加速度は 0.3G（リード 2 及び垂直使用は 0.2G）が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

（注 1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	垂直 (kg)	最大押付力 (N)(注 2)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-TA3R-I-20P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	～0.7	～0.3	9	±0.02	20～100 (10mm毎)
RCP3-TA3R-I-20P-4-①-②-③-④		4	～1.4	～0.6	14		
RCP3-TA3R-I-20P-2-①-②-③-④		2	～2	～1	28		

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション　（注 2）押付力のグラフは 127 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		20～100 (mm)
ボールネジ	6	300〈200〉
	4	200〈133〉
	2	100〈67〉

※〈　〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20	－
30	－
40	－
50	－
60	－
70	－
80	－
90	－
100	－

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

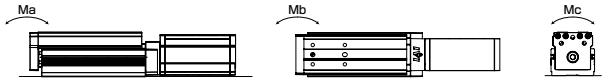
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	－	－
モータ左折返し仕様（標準）	ML	－	－
モータ右折返し仕様	MR	－	－
原点逆仕様	NM	－	－

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注 3）	Ma:3.2N·m　Mb:4.6N·m　Mc:5.1N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（注 3）5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

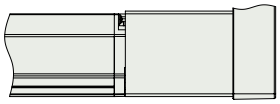


寸法図

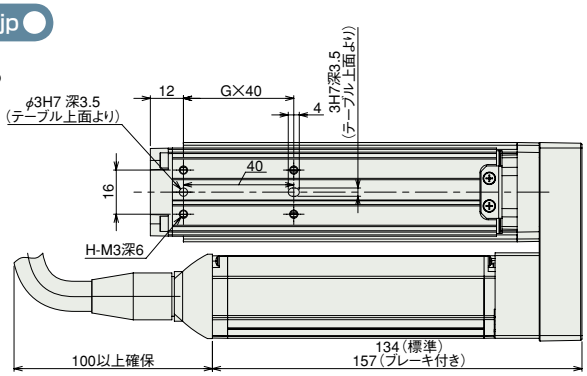
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

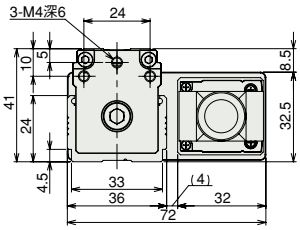
2次元CAD 3次元CAD

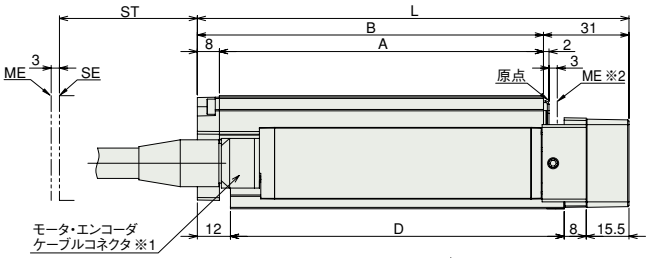
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

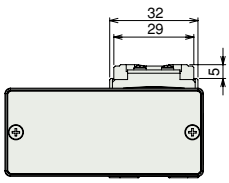


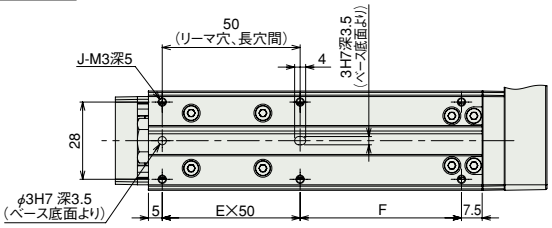
ブレーキ付きの場合
（寸法は右図参照）











モーメントのオフセット基準位置は
TA3C（P90）と同じです。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1　モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。
※2　原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	28.5	38.5	48.5	58.5	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量（kg）	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCP3-TA4R

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 81mm　パルスモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCP3 － TA4R － I － 28P － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28 □サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

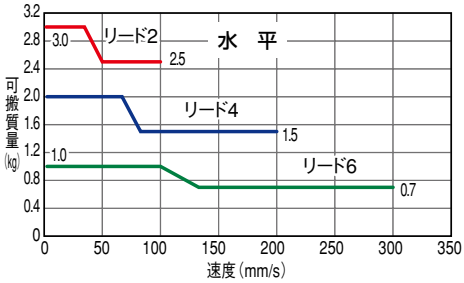
上写真は TA3R モータ左折返し仕様 (ML) になります。

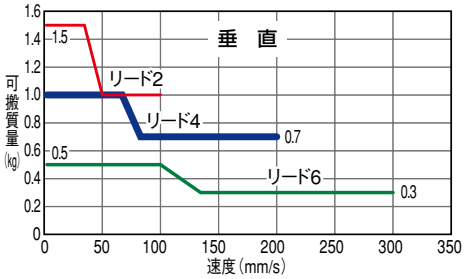
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です 。
加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります 。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)(注 2)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-TA4R-I-28P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	～1	～0.5	15	±0.02	20～100 (10mm毎)
RCP3-TA4R-I-28P-4-①-②-③-④		4	～2	～1	22		
RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④		2	～3	～1.5	44		

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション　(注 2) 押付力のグラフは 127 ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード	ストローク 20～100 (mm)
ボールネジ 6	300
ボールネジ 4	200
ボールネジ 2	100

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	－
30	－
40	－
50	－
60	－
70	－
80	－
90	－
100	－

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	－
	S (3m)	－
	M (5m)	－
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	－
	X11 (11m)～ X15 (15m)	－
	X16 (16m)～ X20 (20m)	－

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表 (標準価格)

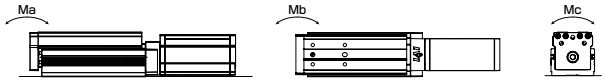
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	－	－
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	－	－
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO		
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB		
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	－	－
モータ右折返し仕様	MR	－	－
原点逆仕様	NM	－	－

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注 3)	Ma:4.2N·m　Mb:6N·m　Mc:8.2N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注 3) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

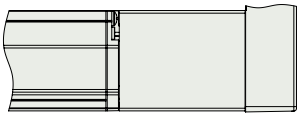


寸法図

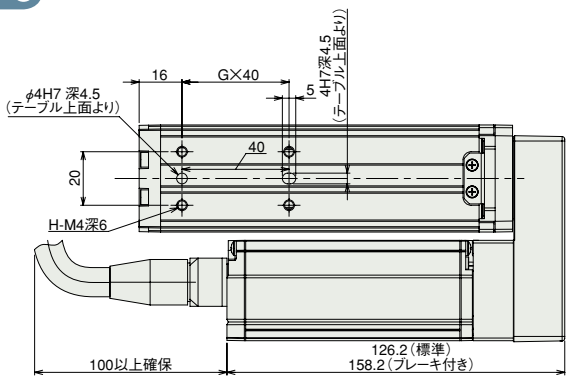
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

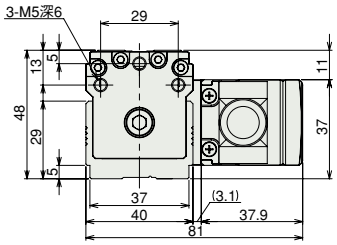
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

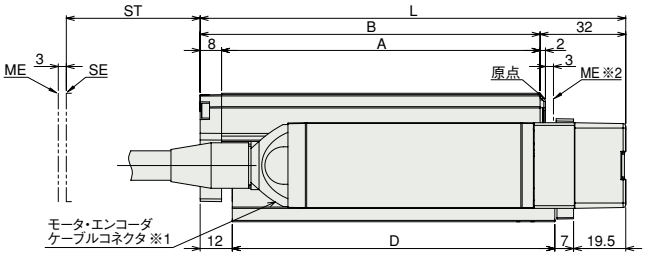


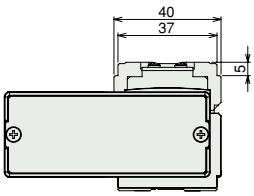
ブレーキ付きの場合
（寸法は右図参照）

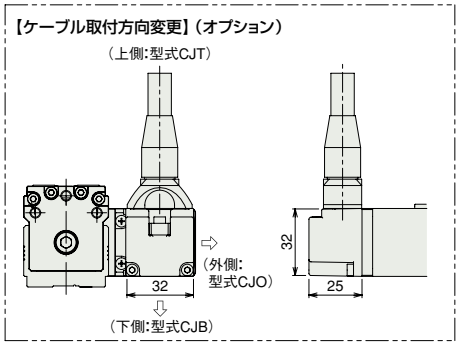


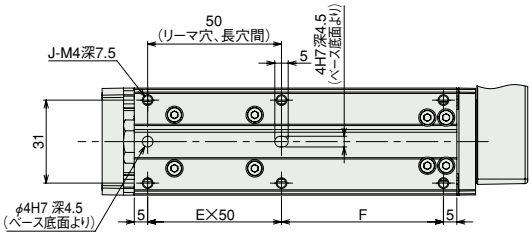
モーメントのオフセット基準位置は TA4C（P92）と同じです。











ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1　モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。
※2　原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量（kg）	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0

②適応コントローラ

RCP3 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい	—	→P131
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	最大2A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。

RCA2-TA4R

ロボシリンダ　細小型テーブルタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 81mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCA2 — TA4R — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

RCA2	TA4R	I	10	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□ :長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

省電力対応

上写真は TA3R モータ左折返し仕様（ML）になります。

POINT 選定上の注意

（1）可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 及び垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。
加速度は 0.3G（リード 2 及び垂直使用は 0.2G）が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TA4R-I-10-6-①-②-③-④	10	ボールネジ	6	1	0.5	28	± 0.02	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4R-I-10-4-①-②-③-④			4	2	1	43		
RCA2-TA4R-I-10-2-①-②-③-④			2	3	1.5	85		

記号説明　①ストローク　②適応コントローラ　③ケーブル長　④オプション

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク		20 ～ 100 (10mm 毎)
ボールネジ	6	300
	4	200
	2	100

（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
ケーブル取出方向変更（上側）	CJT	—	—
ケーブル取出方向変更（外側）	CJO		
ケーブル取出方向変更（下側）	CJB		
省電力対応	LA	—	—
モータ左折返し仕様（標準）	ML	—	—
モータ右折返し仕様	MR	—	—
原点逆仕様	NM	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:4.2N·m　Mb:6N·m　Mc:8.2N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露無きこと）

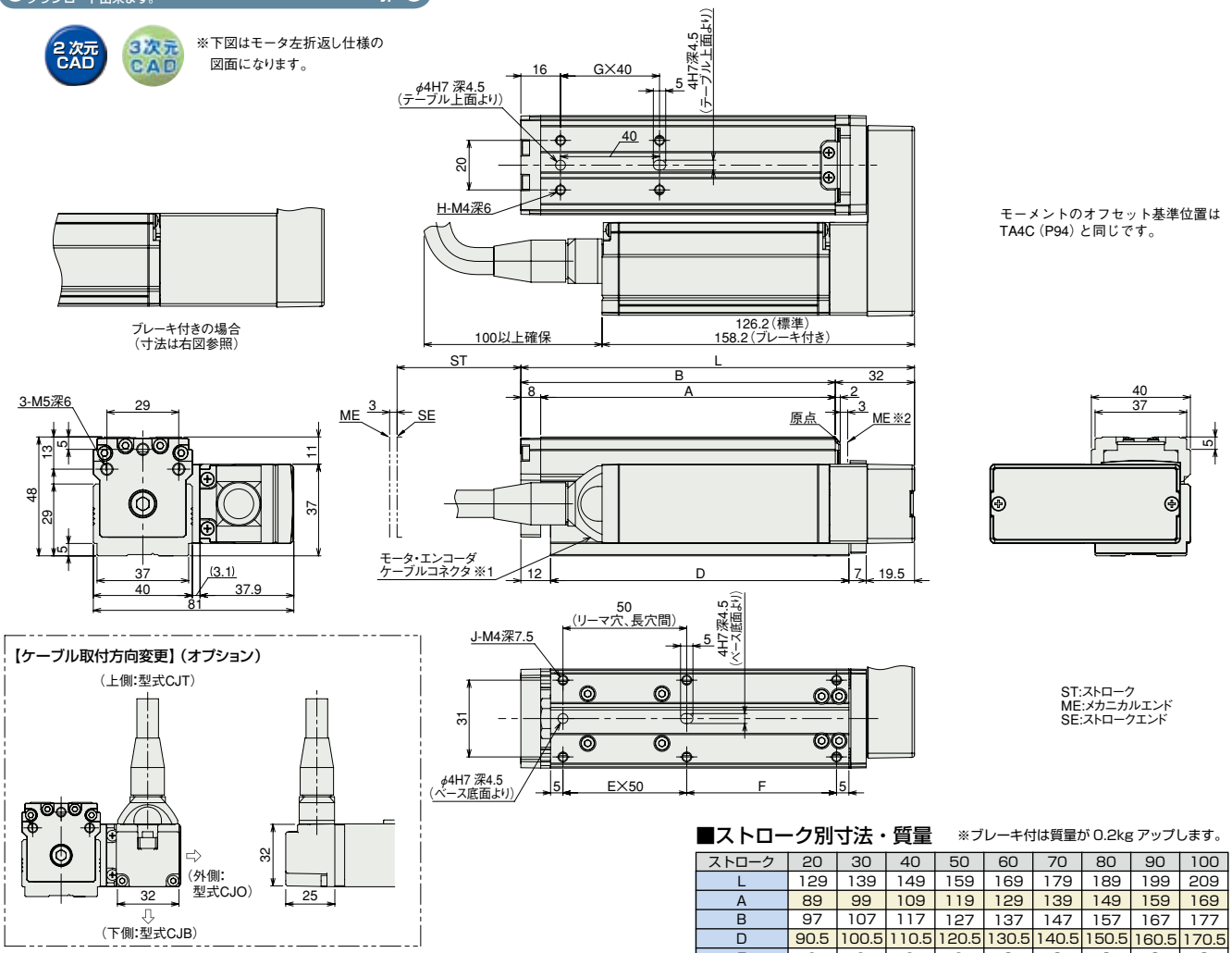
（注）5,000km 走行寿命の場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



モーメントのオフセット基準位置はTA4C(P94)と同じです。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量(kg)	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0	1.1	1.1

②適応コントローラ

RCA2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります		DC24V	(標準仕様)定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様)定格 1.3A 最大 2.5A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。

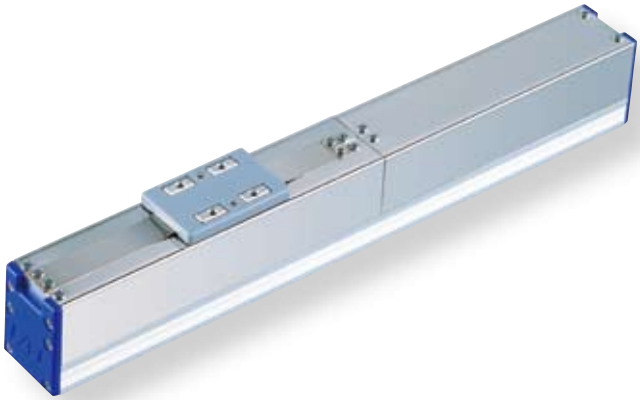
RCL-SA1L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マイクロスライダスリムタイプ　本体幅 20mm　リニアサーボモータ

■型式項目

RCL	SA1L	I	2	N	40	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
		I:インクリメンタル仕様	2:リニアサーボモータ 2W	N:送りネジなし	40:40mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%）	可搬質量（kg） デューティ 70% 以下
0.1	0.5	0.5
0.3		
0.5	0.42	
1	0.25	0.32
1.5	0.18	0.24
2	0.15	0.2

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$ となります。
(2) 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意下さい。
(3) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-SA1L-I-2-N-40-①-②	2	上記表参照	–	2	10	2	± 0.1	40 (固定)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	40 (mm)
(送りネジなし)	420

(単位は mm/s)

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
40	–

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:0.13N·m　Mb:0.12N·m　Mc:0.21N·m
張り出し負荷長	50mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

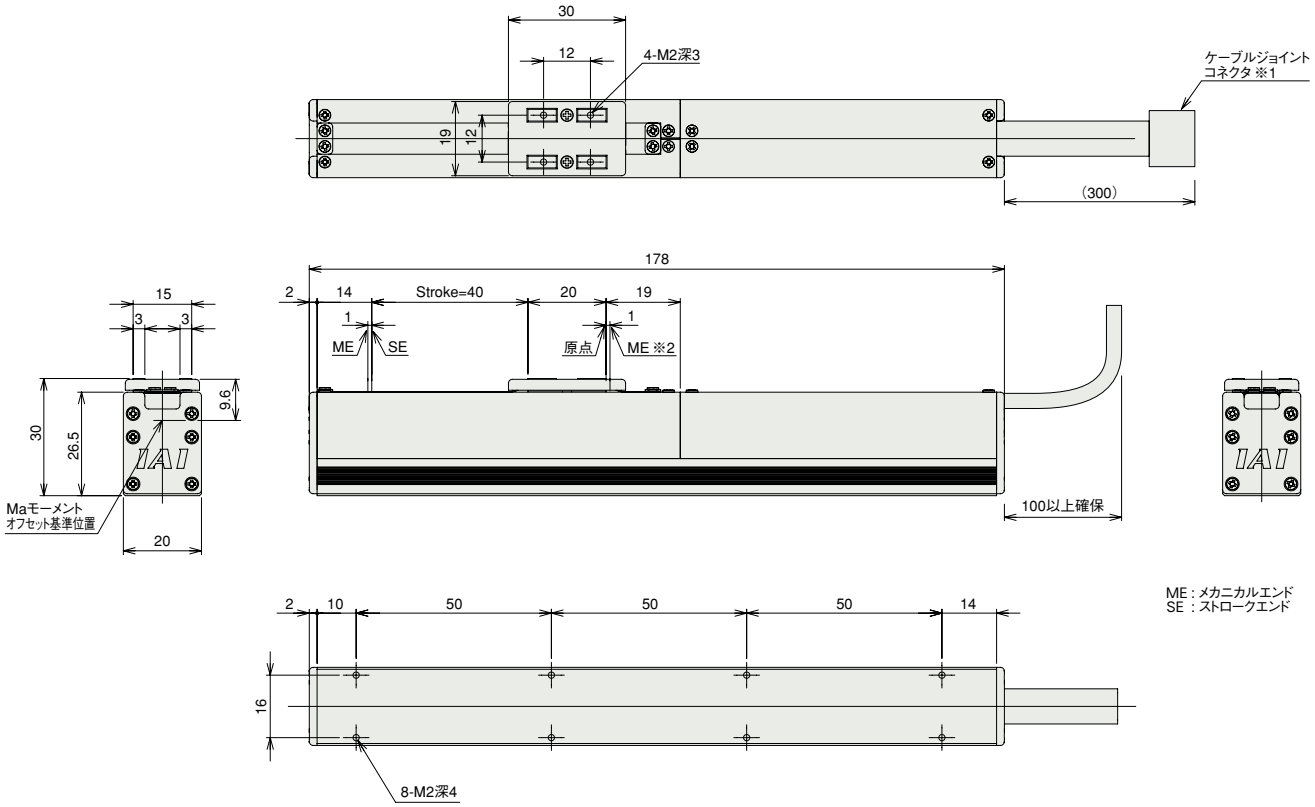
（注）5,000km 走行寿命の場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	40
質量（kg）	0.28

①適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-2I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-2I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 4.6A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-2I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-2I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-2I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-2I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-2I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-2I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-2	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-2I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

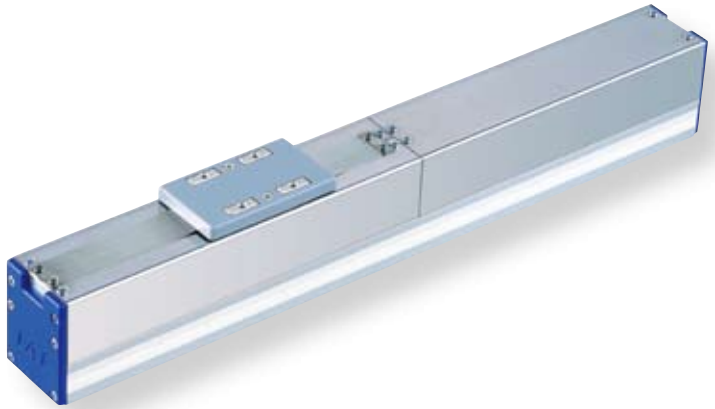
RCL-SA2L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マイクロスライダスリムタイプ　本体幅 24mm　リニアサーボモータ

■型式項目

RCL	SA2L	I	5	N	48	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
		I:インクリメンタル仕様	5:リニアサーボモータ 5W	N:送りネジなし	48:48mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%）	可搬質量（kg） デューティ 70% 以下
0.1	1	1
0.3		
0.5	0.85	
1	0.5	0.6
1.5	0.36	0.45
2	0.3	0.36

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$ となります。
(2) 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意下さい。
(3) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-SA2L-I-5-N-48-①-②	5	上記表参照	–	4	18	2	± 0.1	48 (固定)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	48 (mm)
(送りネジなし)	460

(単位は mm/s)

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
48	–

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:0.2N·m　Mb:0.17N·m　Mc:0.25N·m
張り出し負荷長	60mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

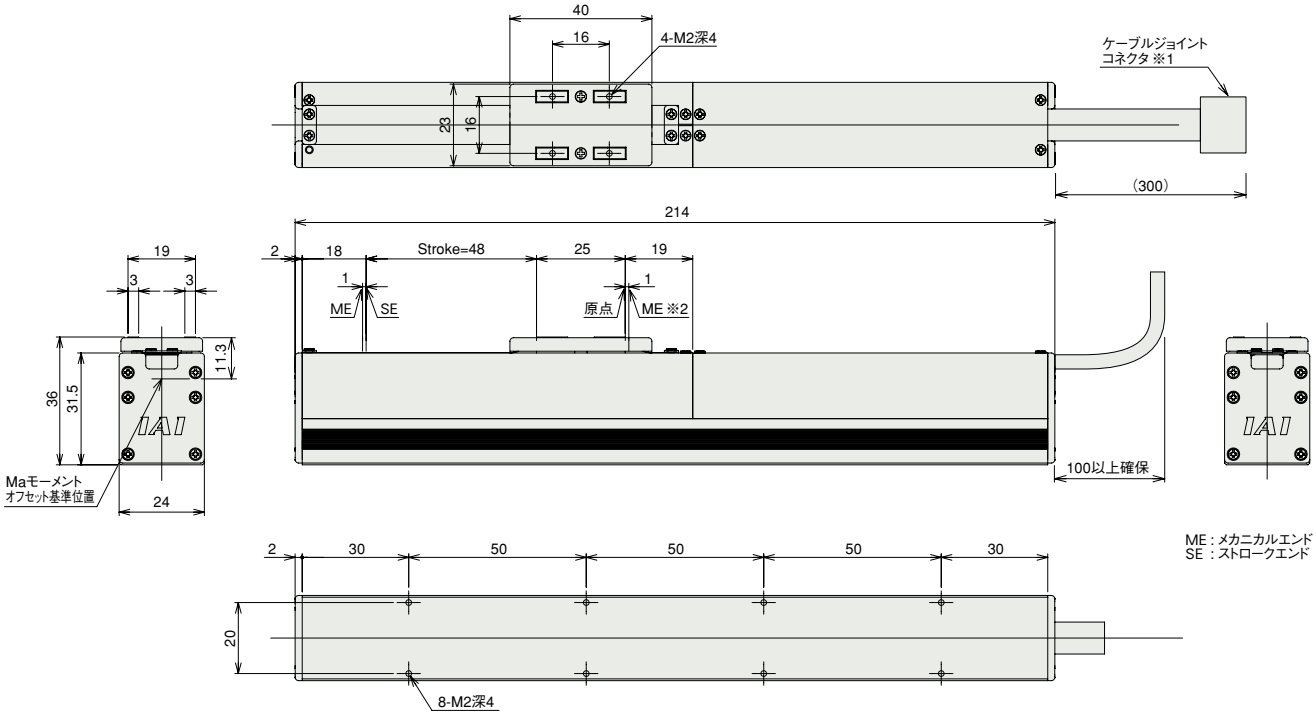
（注）5,000km 走行寿命の場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	48
質量 (kg)	0.45

①適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-5I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-5I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 6.4A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-5I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-5I-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-5I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-5I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-5I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-5	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-5I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

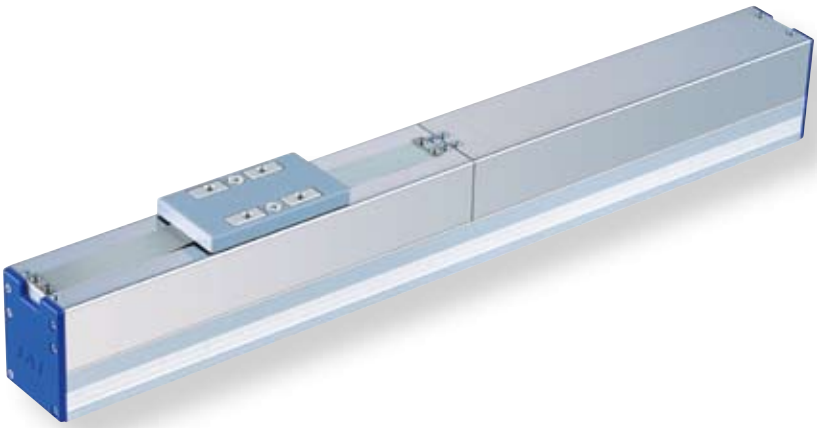
RCL-SA3L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マイクロスライダスリムタイプ　本体幅 28mm　リニアサーボモータ

■型式項目

RCL	SA3L	I	10	N	64	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
		I:インクリメンタル仕様	10:リニアサーボモータ 10W	N:送りネジなし	64:64mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%）	可搬質量（kg） デューティ 70% 以下
0.1	2	2
0.3		
0.5	1.8	
1	1	1.2
1.5	0.65	0.8
2	0.5	0.6

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$ となります。
(2) 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意下さい。
(3) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-SA3L-I-10-N-64-①-②	10	上記表参照	–	8	30	2	± 0.1	64 (固定)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	64 (mm)
(送りネジなし)	600

(単位は mm/s)

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
64	–

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:1.22N·m　Mb:1.08N·m　Mc:0.34N·m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下　Mb、Mc方向80mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（注）5,000km 走行寿命の場合です。

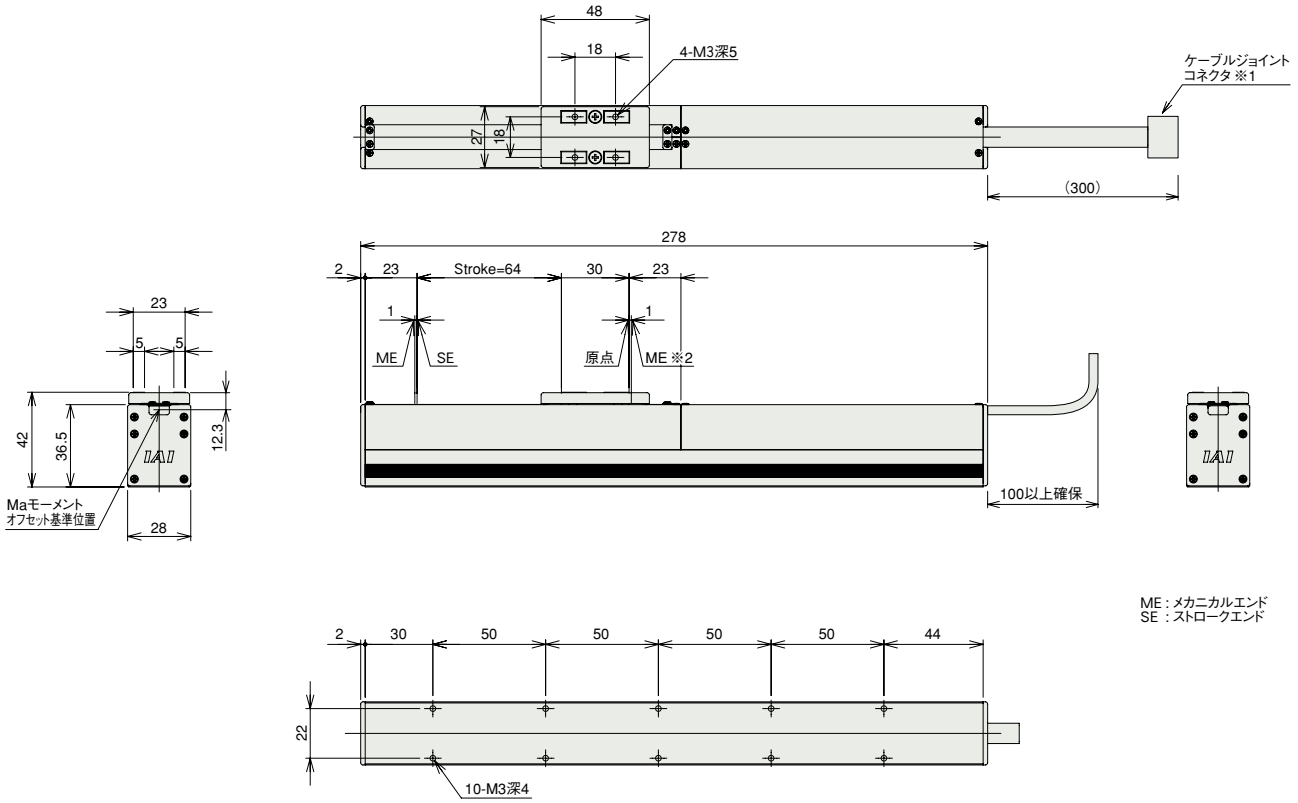
2014_10

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	64
質量（kg）	0.82

①適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 6.4A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-10I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-10I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

RCL-SA4L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マイクロスライダロングストロークタイプ　本体幅 40mm　リニアサーボモータ

■型式項目

RCL	SA4L	I	2	N	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様	2:リニアサーボモータ 2W	N: 送りネジなし	30:30mm ～ 180:180mm (30mm ピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	NM: 原点逆仕様

※型式項目の内容は 15 ページをご参照ください。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%）
0.1	0.8
0.3	
0.5	0.5
1	0.25
1.5	0.18
2	0.14

POINT 選定上の注意

(1) 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意下さい。
（磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい）
(2) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$ となります。
(3) 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意下さい。
(4) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-SA4L-I-2-N-①-②-③-④	2	上記表参照	–	2.5	10	2	± 0.1	30～180 (30mm毎)

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	30 ～ 180 (30mm 毎)
(送りネジなし)	1200

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
30	–
60	–
90	–
120	–
150	–
180	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	–	–

アクチュエータ仕様

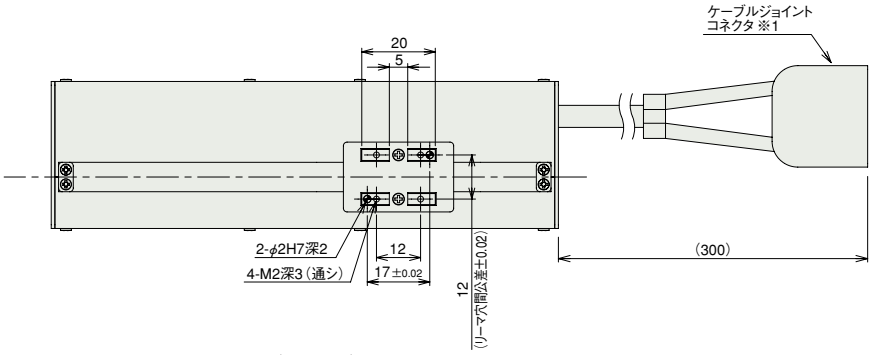
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:0.2N·m　Mb:0.17N·m　Mc:0.25N·m
張り出し負荷長	Ma方向60mm以下　Mb、Mc方向80mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

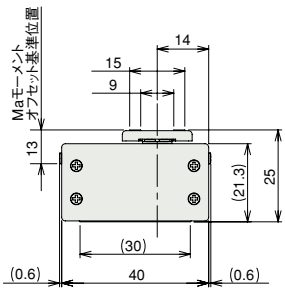
（注）5,000km 走行寿命の場合です。

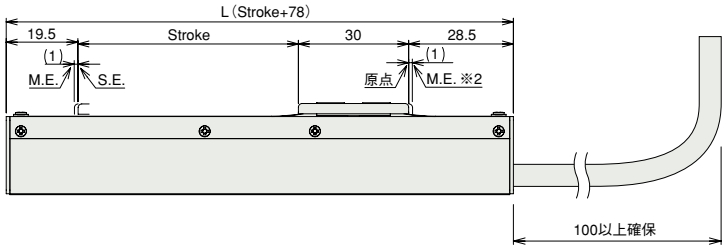
寸法図

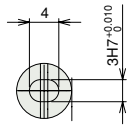
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

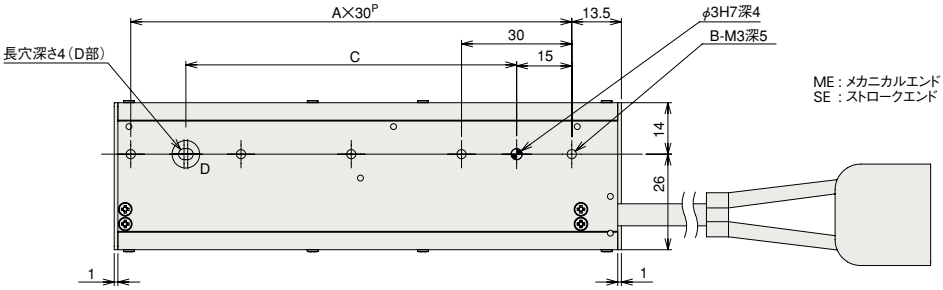








詳細 D



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。

※2　原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	60	90	120	150	180
L	108	138	168	198	228	258
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	60	90	120	150	180	210
質量（kg）	0.21	0.25	0.29	0.32	0.36	0.4

②適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-2I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-2I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 4.6A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-2I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-2I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-2I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-2I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（−）			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-2I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-2I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-2	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-2I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

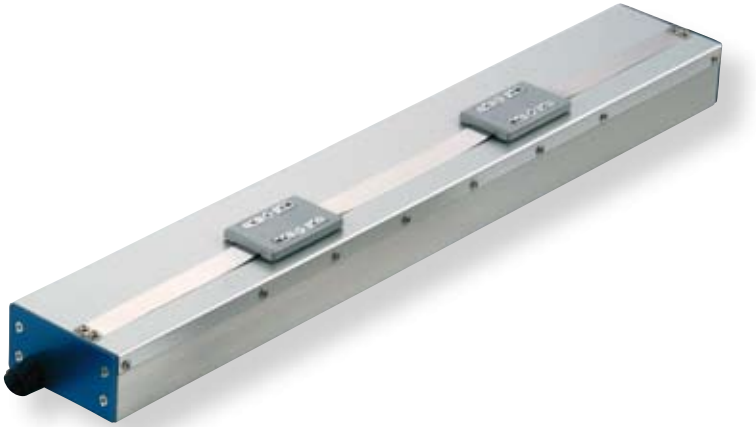
RCL-SM4L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マルチスライダロングストロークタイプ　本体幅 40mm　リニアサーボモータ

■型式項目

RCL	SM4L	I	2	N	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
		I:インクリメンタル仕様	2:リニアサーボモータ 2W	N:送りネジなし	30:30mm ～ 120:120mm (30mm ピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1) 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意下さい。
（磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい）

(2) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$ となります。

(3) 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意下さい。

(4) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%）
0.1	0.8
0.3	
0.5	0.5
1	0.25
1.5	0.18
2	0.14

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-SM4L-I-2-N-①-②-③	2	上記表参照	–	2.5	10	2	± 0.1	30～120 (30mm毎)

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	30 ～ 120 (30mm 毎)
(送りネジなし)	1200

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
30	–
60	–
90	–
120	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

アクチュエータ仕様

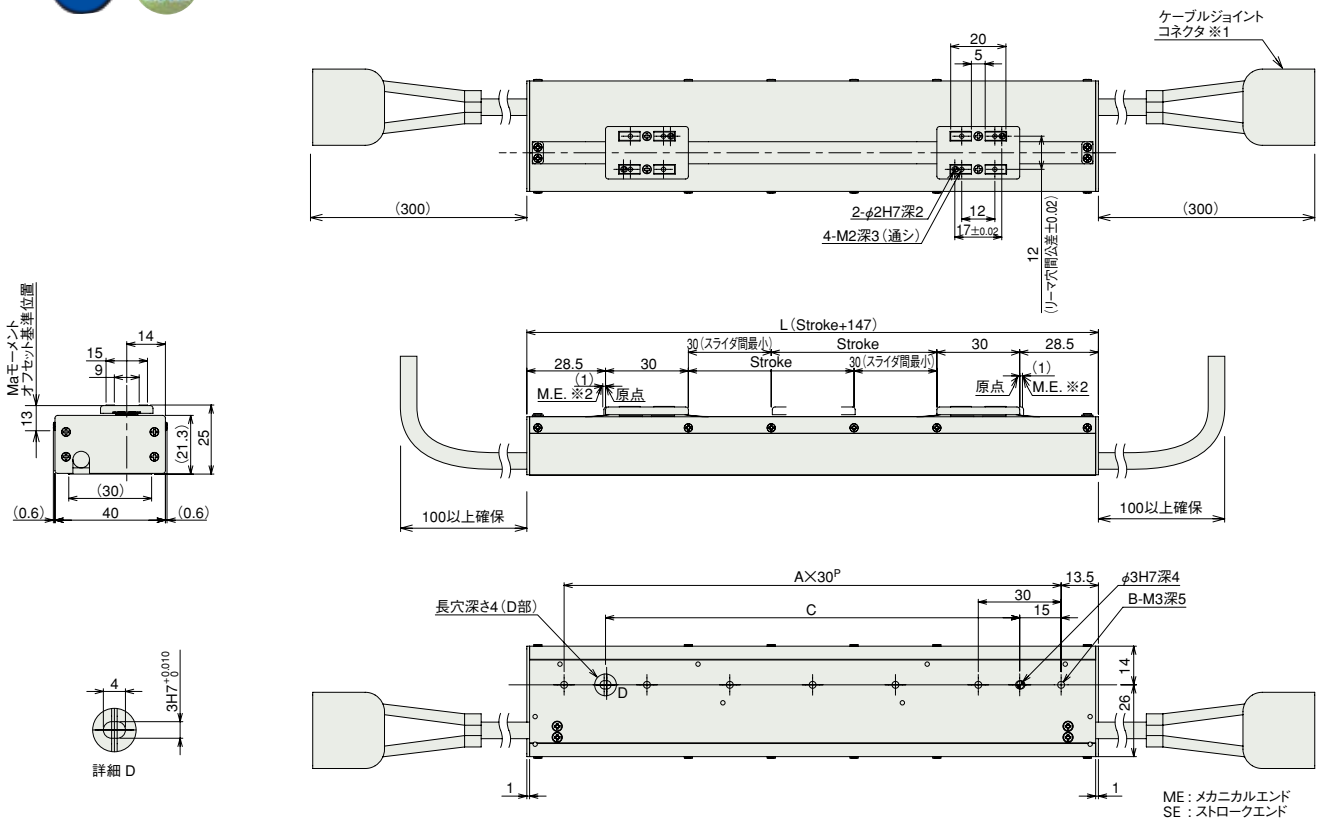
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:0.2N·m　Mb:0.17N·m　Mc:0.25N·m
張り出し負荷長	Ma方向60mm以下　Mb、Mc方向80mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（注）5,000km 走行寿命の場合です。

寸法図

CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

ご注意

コントローラは各スライダに1台必要です。
(又は2軸コントローラが1台必要です)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	60	90	120
L	177	207	237	267
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	120	150	180	210
質量(kg)	0.37	0.4	0.44	0.48

②適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-2I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-2I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 4.6A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-2I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-2I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-2I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-2I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-2I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-2I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-2	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-2-2I-2I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点		最大 9.2A	—	

RCL-SA5L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マイクロスライダロングストロークタイプ　本体幅 48mm　リニアサーボモータ

■型式項目

RCL	SA5L	I	5	N	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様	5:リニアサーボモータ 5W	N: 送りネジなし	36:36mm ～ 216:216mm (36mm ピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	NM: 原点逆仕様

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%）
0.1	1.6
0.3	
0.5	1.0
1	0.5
1.5	0.35
2	0.25

POINT 選定上の注意

(1) 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意下さい。
（磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい）

(2) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$ となります。

(3) 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意下さい。

(4) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-SA5L-I-5-N-①-②-③-④	5	上記表参照	–	5	18	2	± 0.1	36～216 (36mm毎)

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	36 ～ 216 (36mm 毎)
(送りネジなし)	1400

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
36	–
72	–
108	–
144	–
180	–
216	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	–	–

アクチュエータ仕様

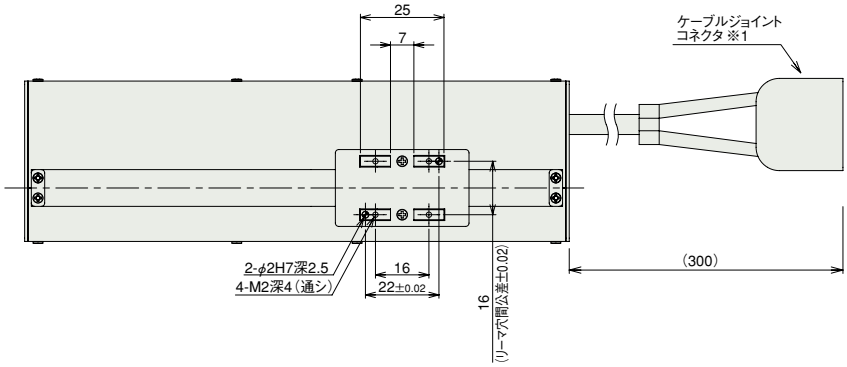
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:0.49N·m　Mb:0.41N·m　Mc:0.72N·m
張り出し負荷長	Ma方向80mm以下　Mb、Mc方向100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

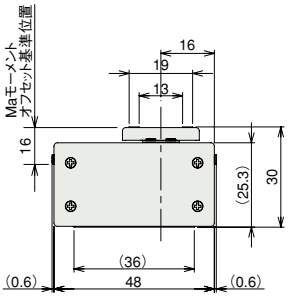
（注）5,000km 走行寿命の場合です。

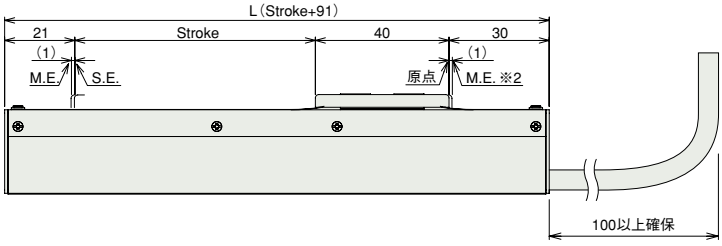
寸法図

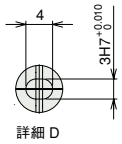
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

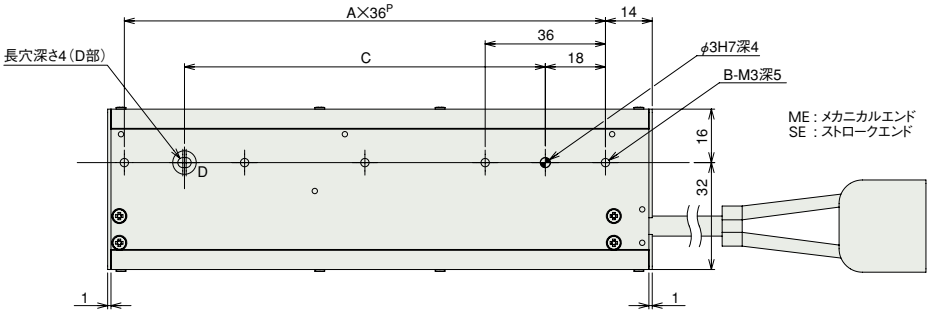
2次元CAD 3次元CAD











※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	36	72	108	144	180	216
L	127	163	199	235	271	307
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	72	108	144	180	216	252
質量（kg）	0.35	0.42	0.48	0.55	0.62	0.68

②適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-5I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-5I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 6.4A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-5I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-5I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-5I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-5I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（−）			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-5I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-5	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-5I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

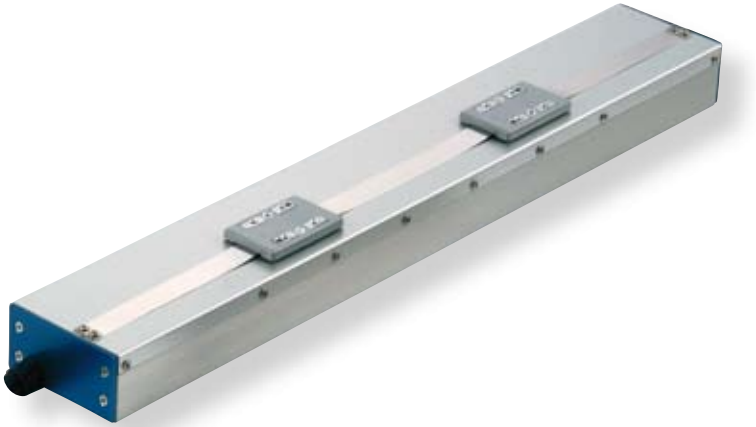
RCL-SM5L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マルチスライダロングストロークタイプ　本体幅 48mm　リニアサーボモータ

■型式項目

RCL	SM5L	I	5	N	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
		I:インクリメンタル仕様	5:リニアサーボモータ 5W	N:送りネジなし	36:36mm ～ 144:144mm (36mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1) 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意下さい。
（磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい）
(2) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$ となります。
(3) 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意下さい。
(4) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%）
0.1	1.6
0.3	
0.5	1.0
1	0.5
1.5	0.35
2	0.25

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-SM5L-I-5-N-①-②-③	5	上記表参照	–	5	18	2	± 0.1	36~144 (36mm毎)

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	36 ～ 144 (36mm 毎)
(送りネジなし)	1400

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
36	–
72	–
108	–
144	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

アクチュエータ仕様

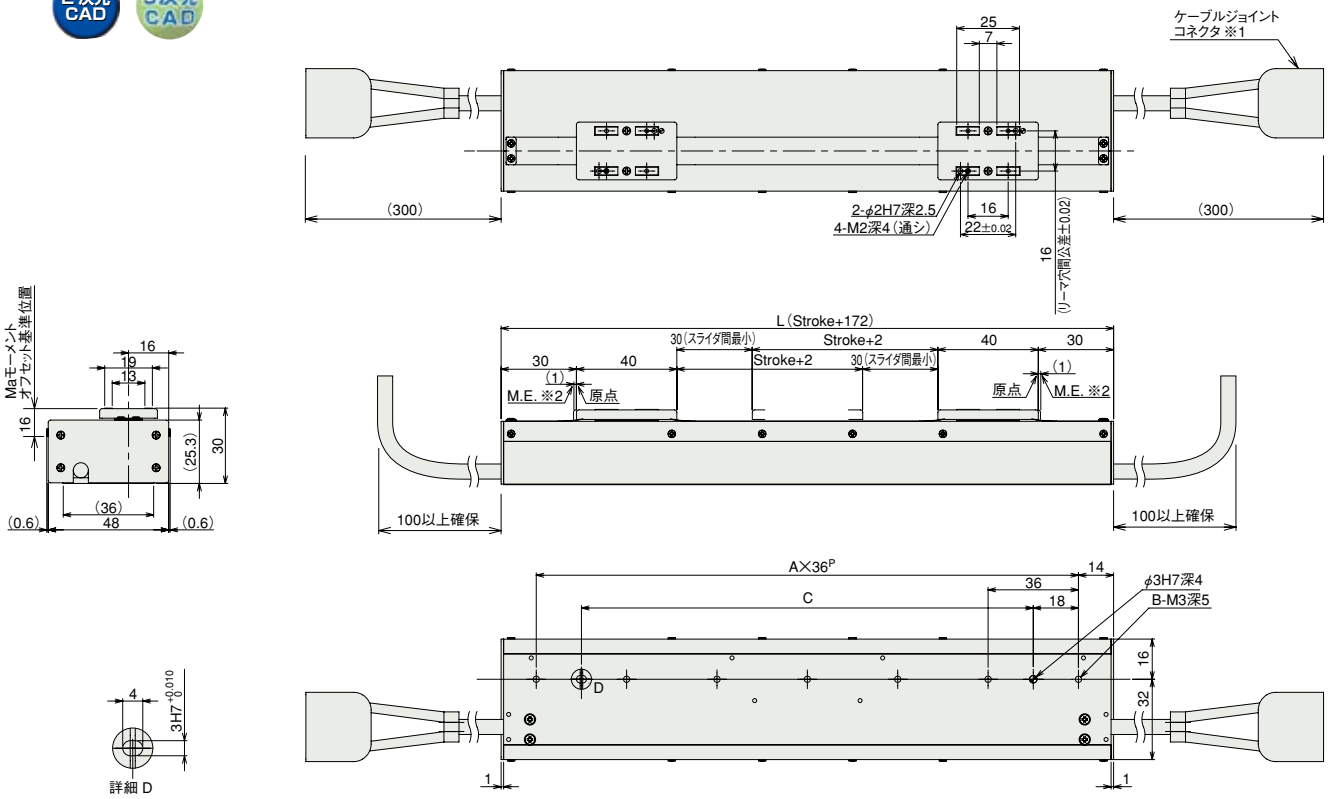
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:0.49N·m　Mb:0.41N·m　Mc:0.72N·m
張り出し負荷長	Ma方向80mm以下　Mb、Mc方向100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（注）5,000km 走行寿命の場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

ご注意

コントローラは各スライダに1台必要です。
(又は2軸コントローラが1台必要です)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	36	72	108	144
L	208	244	280	316
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	144	180	216	252
質量(kg)	0.62	0.69	0.75	0.82

②適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-5I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-5I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 6.4A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-5I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-5I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-5I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-5I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-5I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-5	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-2-5I-5I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点		最大 12.8A	—	

RCL-SA6L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マイクロスライダロングストロークタイプ　本体幅 58mm　リニアサーボモータ

■型式項目

RCL	SA6L	I	10	N	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様	10:リニアサーボモータ 10W	N: 送りネジなし	48:48mm ～ 288:288mm (48mm ピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	NM: 原点逆仕様

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%）
0.1	3.2
0.3	
0.5	2
1	1
1.5	0.65
2	0.5

POINT 選定上の注意

(1) 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意下さい。
（磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい）
(2) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$ となります。
(3) 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意下さい。
(4) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-SA6L-I-10-N-①-②-③-④	10	上記表参照	–	10	30	2	± 0.1	48~288 (48mm毎)

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	48 ～ 288 (48mm 毎)
(送りネジなし)	1600

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
48	–
96	–
144	–
192	–
240	–
288	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	–	–

アクチュエータ仕様

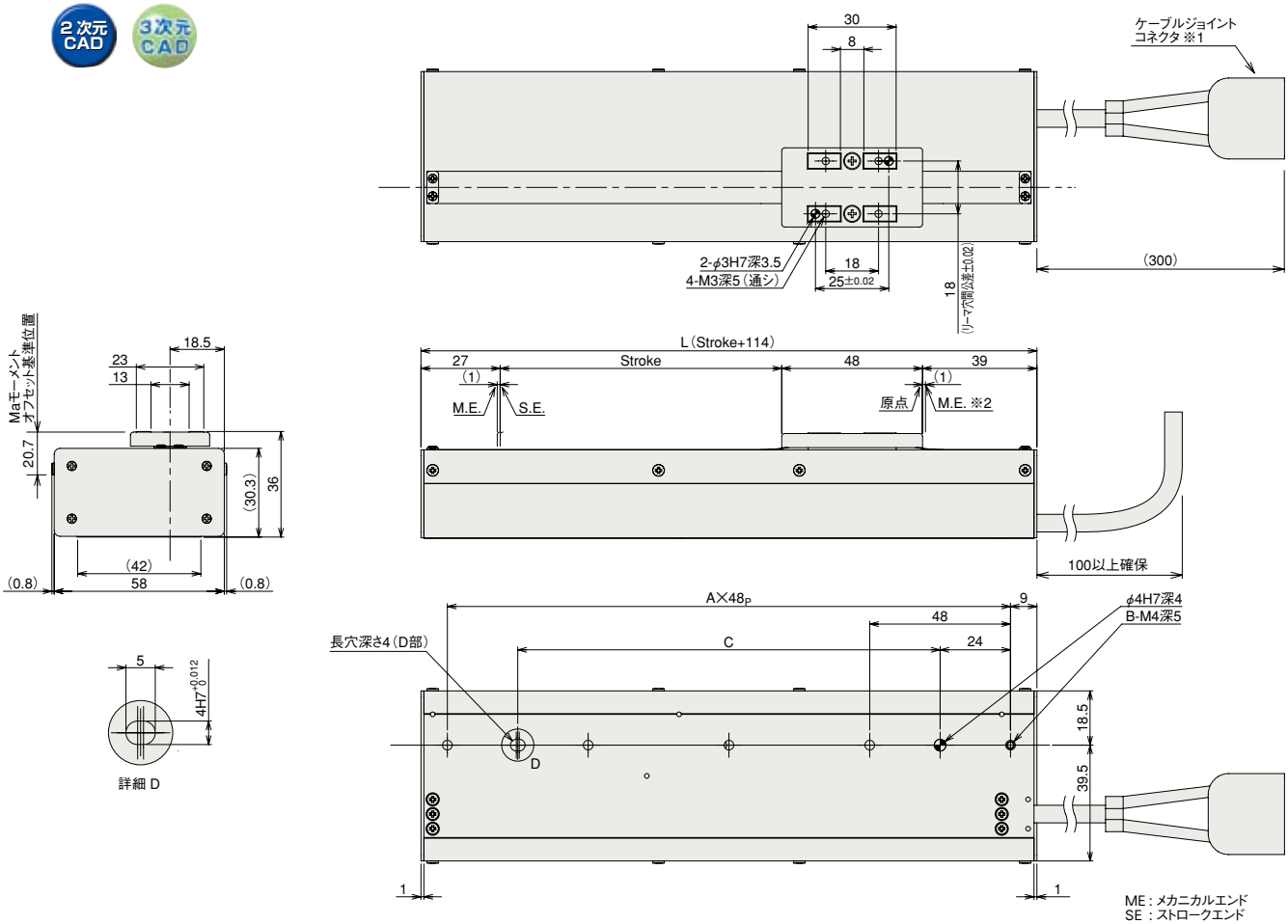
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:0.87N·m　Mb:0.75N·m　Mc:1.22N·m
張り出し負荷長	Ma方向80mm以下　Mb、Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（注）5,000km 走行寿命の場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。

※2　原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	48	96	144	192	240	288
L	162	210	258	306	354	402
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	96	144	192	240	288	336
質量（kg）	0.67	0.8	0.93	1.07	1.2	1.34

②適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 6.4A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-10I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（−）			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-10I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

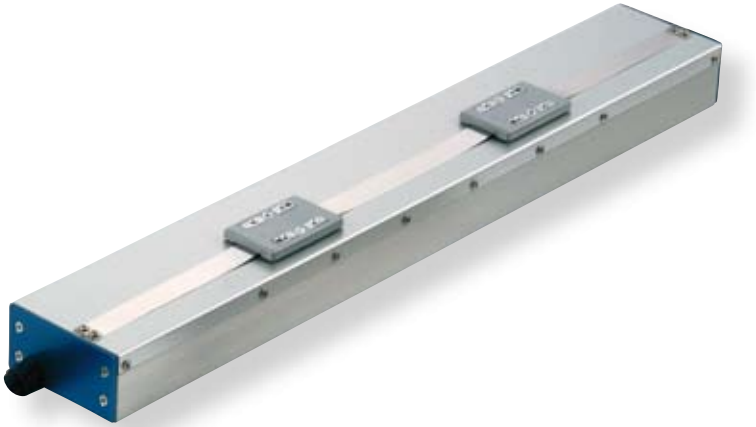
RCL-SM6L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マルチスライダロングストロークタイプ　本体幅 58mm　リニアサーボモータ

■型式項目

RCL	SM6L	I	10	N	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
		I:インクリメンタル仕様	10:リニアサーボモータ 10W	N:送りネジなし	48:48mm ～ 192:192mm (48mm ピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1) 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意下さい。
（磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい）
(2) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$ となります。
(3) 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意下さい。
(4) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%）
0.1	3.2
0.3	
0.5	2
1	1
1.5	0.65
2	0.5

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-SM6L-I-10-N-①-②-③	10	上記表参照	–	10	30	2	± 0.1	48～192 (48mm毎)

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	48 ～ 192 (48mm 毎)
(送りネジなし)	1600

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
48	–
96	–
144	–
192	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

アクチュエータ仕様

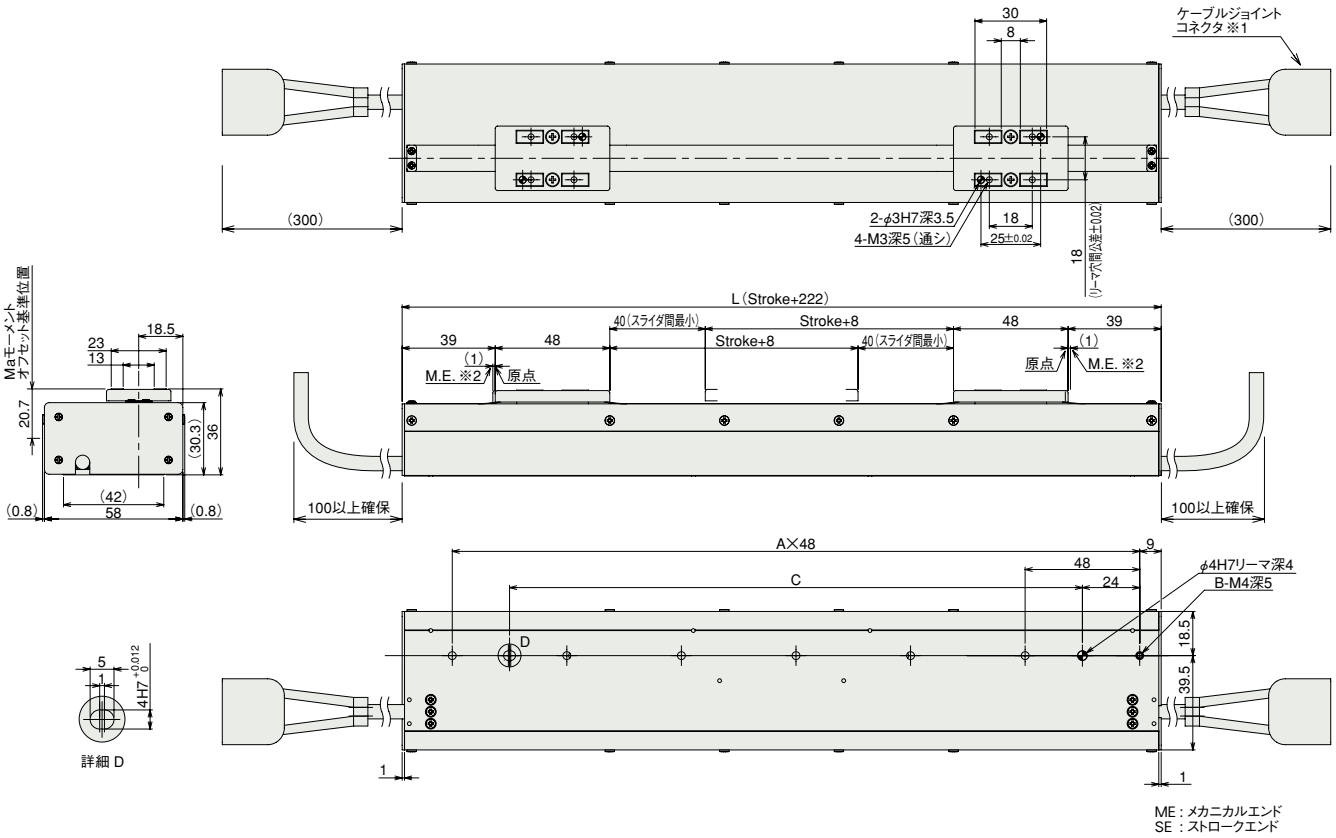
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
動的許容モーメント（注）	Ma:0.87N·m　Mb:0.75N·m　Mc:1.22N·m
張り出し負荷長	Ma方向80mm以下　Mb、Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（注）5,000km 走行寿命の場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法・質量

ストローク	48	96	144	192
L	270	318	366	414
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	192	240	288	336
質量(kg)	1.17	1.31	1.44	1.58

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

ご注意

コントローラは各スライダに1台必要です。
(又は2軸コントローラが1台必要です)

②適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 6.4A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-2-10I-10I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点		最大 12.8A	—	

RCL-RA1L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マイクロシリンダスリムタイプ　本体径φ 16mm　リニアサーボモータ

■型式項目　RCL — RA1L — I — 2 — N — 25 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCL	RA1L	I:インクリメンタル仕様	2:リニアサーボモータ 2W	N:送りネジなし	25:25mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定	B :ブレーキ(ブレーキボックス付) BN:ブレーキ(ブレーキボックス無)

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間＋停止時間}}$ × 100　となります。
(2) 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用下さい。
(3) ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けて下さい。
(4) 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
(5) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%） 水平	連続動作（デューティ 100%） 垂直	デューティ 70% 以下 水平	デューティ 70% 以下 垂直
0.1	0.5	0.1	0.5	0.1
0.3				
0.5	0.42			
1	0.2		0.25	
1.5	0.11	–	0.15	–
2	0.07	–	0.1	–

■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。　(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	0.75	1	1.25	1.5	1.75	2

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合は上記数値から 0.5N を引き、垂直下向きの場合は 0.5N を足してください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-RA1L-I-2-N-25-①-②-③	2	上記表参照	上記表参照	2.5	10	水平 2G 垂直 1G	± 0.1	25 (固定)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25 (mm)
(送りネジなし)	300

(単位は mm/s)

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
25	–

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格 ブレーキ無	標準価格 ブレーキ付
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ブレーキ無用ケーブルは 155 ページをご参照下さい。
※ブレーキ付用ケーブルは 120 ページをご参照下さい。
（価格はモータ･エンコーダ･ブレーキ一体型ケーブル＋ブレーキケーブルの合計金額となります）

③オプション価格表

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ（ブレーキボックス付）	B	–	–
ブレーキ（ブレーキボックス無）	BN	–	–

※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。
補修用にブレーキ付本体のみご入用の場合は、BN（ブレーキボックス無）をご指定下さい。

アクチュエータ仕様

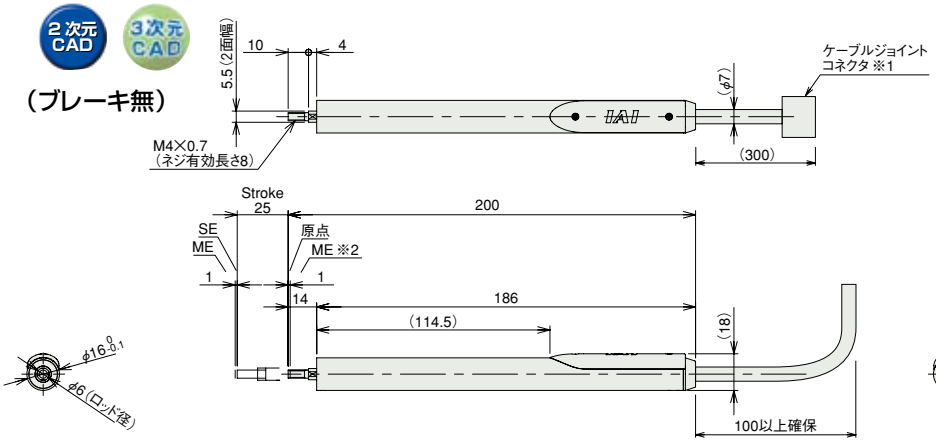
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
パイプ	材質:炭素鋼管　ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	1,000万　往復サイクル

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

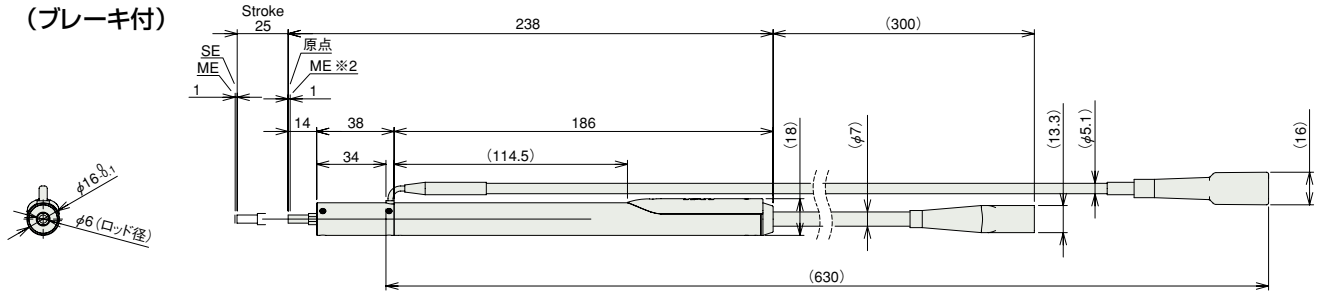
2次元CAD 3次元CAD

（ブレーキ無）

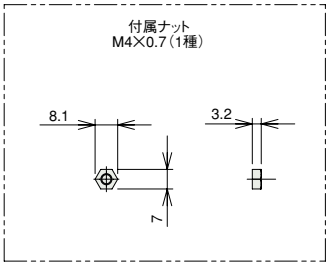


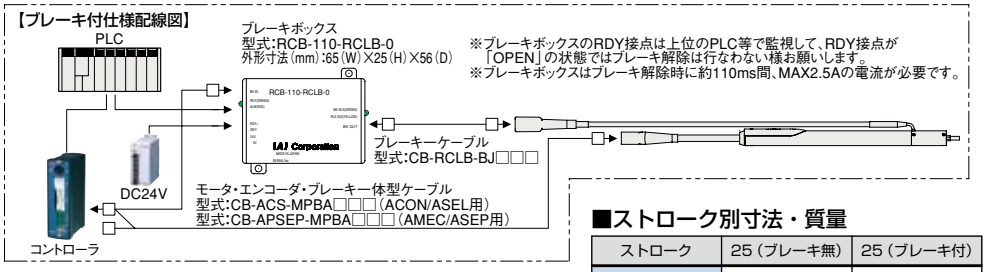
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

（ブレーキ付）



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド





■ストローク別寸法・質量

ストローク	25（ブレーキ無）	25（ブレーキ付）
質量（kg）	0.2	0.25

①適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-2I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-2I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 4.6A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-2I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-2I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-2I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-2I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-2I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-2I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-2	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-2I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

RCL-RA2L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マイクロシリンダスリムタイプ　本体径φ 20mm　リニアサーボモータ

■型式項目　RCL － RA2L － I － 5 － N － 30 － □ － □ － □

RCL	RA2L	I	5	N	30	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	5:リニアサーボモータ 5W	N:送りネジなし	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定	B :ブレーキ(ブレーキボックス付) BN:ブレーキ(ブレーキボックス無)

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間＋停止時間}}$ × 100　となります。
(2) 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用下さい。
(3) ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けて下さい。
(4) 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
(5) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%） 水平	連続動作（デューティ 100%） 垂直	デューティ 70% 以下 水平	デューティ 70% 以下 垂直
0.1	1	0.2	1	0.2
0.3				
0.5	0.85			
1	0.4		0.5	
1.5	0.24	–	0.3	–
2	0.15	–	0.2	–

■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。　(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	1.5	2	2.5	3	3.5	4

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合は上記数値から 1N を引き、垂直下向きの場合は 1N を足してください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-RA2L-I-5-N-30-①-②-③	5	上記表参照	上記表参照	5	18	水平 2G 垂直 1G	± 0.1	30 (固定)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	30 (mm)
(送りネジなし)	340

(単位は mm/s)

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	–

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格 ブレーキ無	標準価格 ブレーキ付
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ブレーキ無用ケーブルは 155 ページをご参照下さい。
※ブレーキ付用ケーブルは 120 ページをご参照下さい。
（価格はモータ･エンコーダ･ブレーキ一体型ケーブル＋ブレーキケーブルの合計金額となります）

③オプション価格表

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ（ブレーキボックス付）	B	–	–
ブレーキ（ブレーキボックス無）	BN	–	–

※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。
補修用にブレーキ付本体のみご入用の場合は、BN（ブレーキボックス無）をご指定下さい。

アクチュエータ仕様

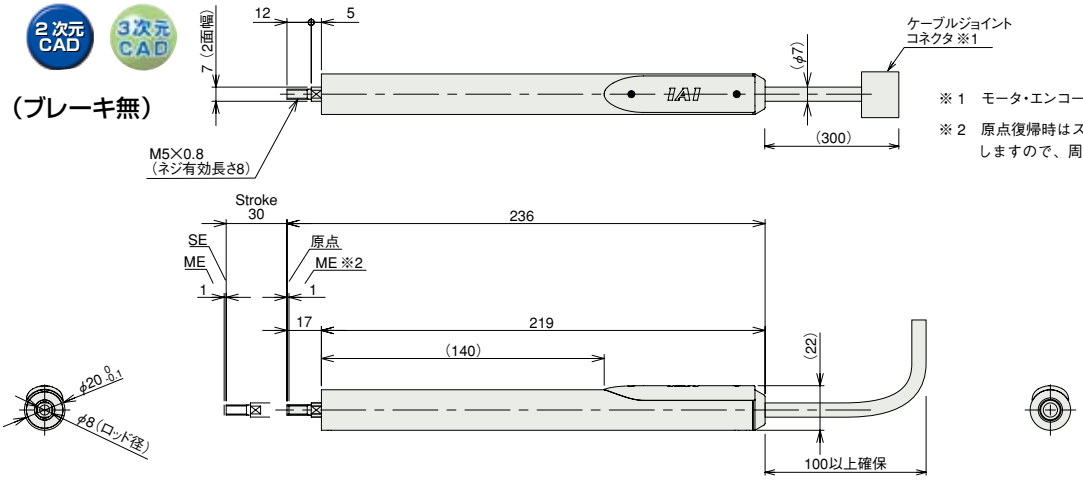
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
パイプ	材質:炭素鋼管　ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	1,000万　往復サイクル

寸法図

CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

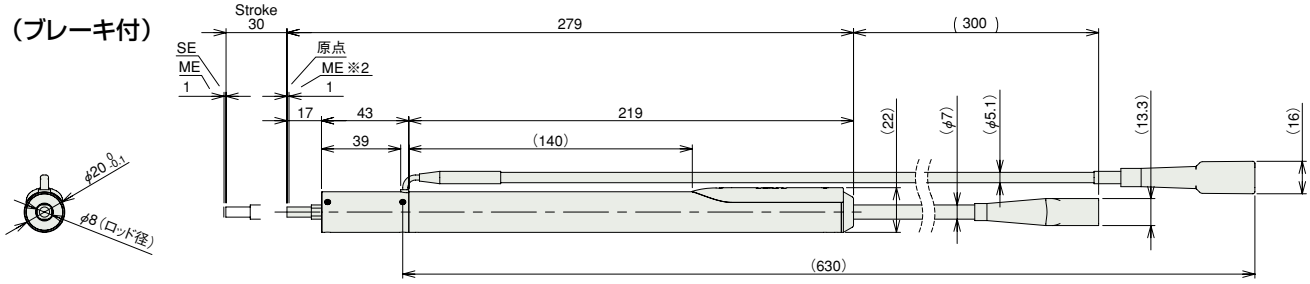
（ブレーキ無）



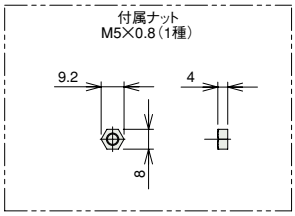
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。

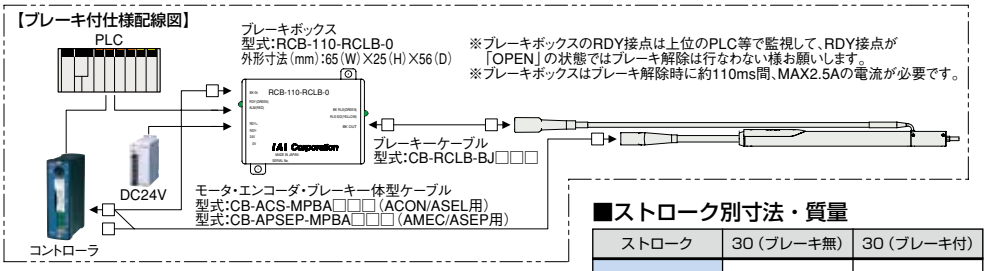
※2　原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

（ブレーキ付）



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド





■ストローク別寸法・質量

ストローク	30（ブレーキ無）	30（ブレーキ付）
質量（kg）	0.33	0.4

①適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-5I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-5I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 6.4A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-5I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-5I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-5I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-5I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-5I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-5I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-5	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-5I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

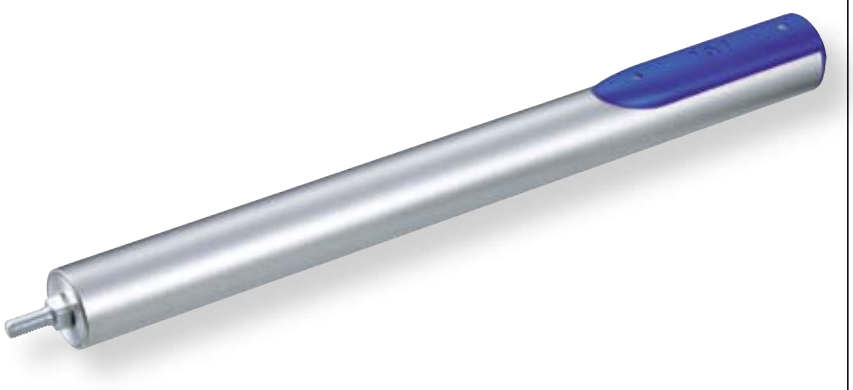
RCL-RA3L

ロボシリンダ　細小型リニアサーボタイプ　マイクロシリンダスリムタイプ　本体径φ 25mm　リニアサーボモータ

■型式項目　RCL — RA3L — I — 10 — N — 40 — □ — □ — □

RCL	RA3L	I	10	N	40	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	10:リニアサーボモータ 10W	N:送りネジなし	40:40mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定	B :ブレーキ(ブレーキボックス付) BN:ブレーキ(ブレーキボックス無)

※型式項目の内容は 14 ページをご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。
右記の可搬質量（水平）と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。
デューティは 1 サイクルあたりの $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間＋停止時間}}$ × 100　となります。
(2) 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用下さい。
(3) ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けて下さい。
(4) 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
(5) 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

■可搬質量（水平）と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量（kg） 連続動作（デューティ 100%） 水平	連続動作（デューティ 100%） 垂直	デューティ 70% 以下 水平	デューティ 70% 以下 垂直
0.1	2	0.4	2	0.4
0.3				
0.5	1.6			
1	0.78		1	
1.5	0.46	–	0.6	–
2	0.3	–	0.4	–

■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。　(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	3	4	5	6	7	8

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合は上記数値から 1.8N を引き、垂直下向きの場合は 1.8N を足してください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCL-RA3L-I-10-N-40-①-②-③	10	上記表参照	上記表参照	10	30	水平 2G 垂直 1G	± 0.1	40 (固定)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	40 (mm)
(送りネジなし)	450

(単位は mm/s)

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
40	–

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格 ブレーキ無	標準価格 ブレーキ付
標準タイプ（ロボットケーブル）	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m)～ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m)～ X20 (20m)	–	–

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ブレーキ無用ケーブルは 155 ページをご参照下さい。
※ブレーキ付用ケーブルは 120 ページをご参照下さい。
（価格はモータ･エンコーダ･ブレーキ一体型ケーブル＋ブレーキケーブルの合計金額となります）

③オプション価格表

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ（ブレーキボックス付）	B	–	–
ブレーキ（ブレーキボックス無）	BN	–	–

※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。
補修用にブレーキ付本体のみご入用の場合は、BN（ブレーキボックス無）をご指定下さい。

アクチュエータ仕様

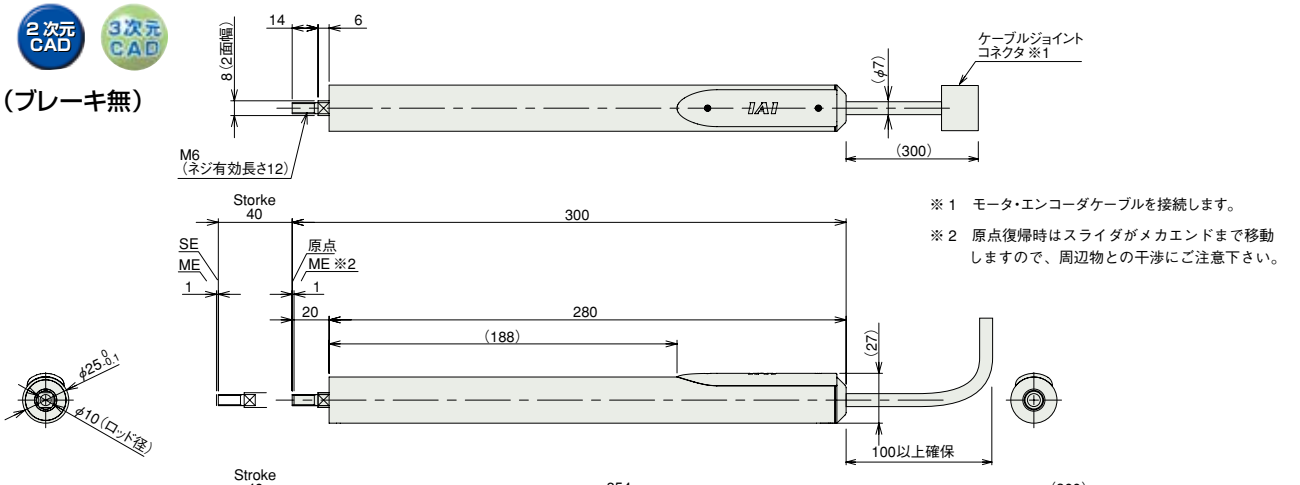
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
パイプ	材質:炭素鋼管　ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	1,000万　往復サイクル

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

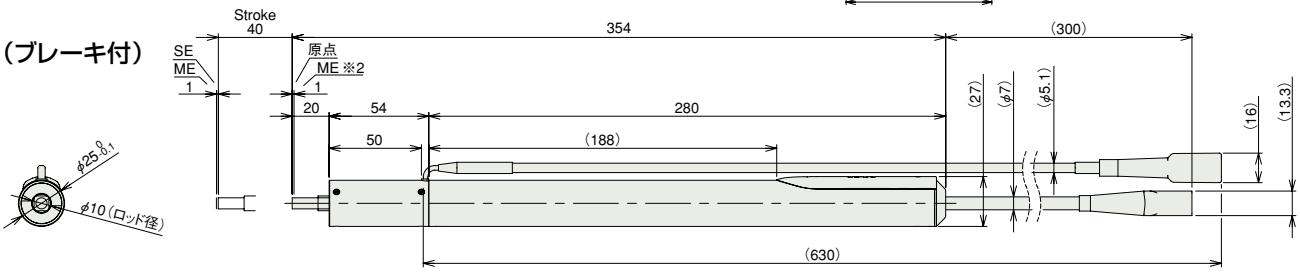
（ブレーキ無）



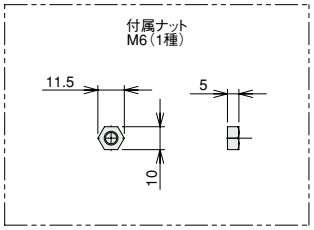
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

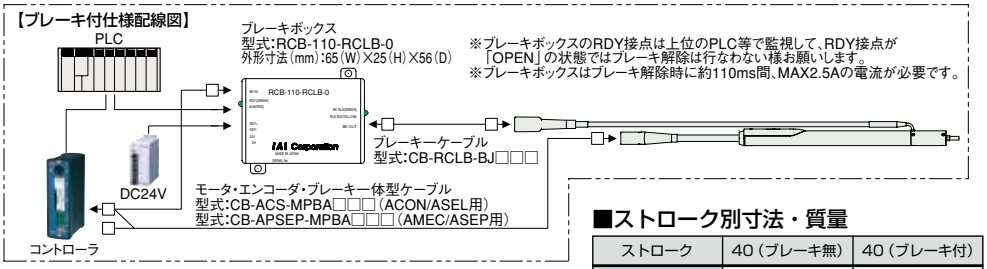
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

（ブレーキ付）



ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド





■ストローク別寸法・質量

ストローク	40（ブレーキ無）	40（ブレーキ付）
質量（kg）	0.6	0.77

①適応コントローラ

RCL シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→P131
		ASEP-C-10I-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応		DC24V	最大 6.4A	—	→P141
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		ACON-C-10I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			—	ロボシリンダ総合カタログをご覧下さい
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-10I-NP-2-0					—	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-10I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（−）			—	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-10I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			—	

※ ASEL は 1 軸仕様の場合です。

選定の目安（押付け力と電流制限値の相関図）

押付け動作を行う場合は下記の機種をご使用下さい。
押付け動作時の押付け力は、コントローラの電流制限値を変更することで自由に設定が可能です。
押付け力の設定範囲は機種により異なりますので、下記の表から確認の上ご使用下さい。

RCL シリーズ　マイクロシリンダ

●押付け動作の電流制限値の設定

押付け動作を行う場合には、押付け力を決める電流制限値を設定します。※押付け力は目安ですので多少の変動があります。
※押付け時間に制限はありません。連続押付けが可能です。

押付け力の目安

[N]

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
RA1L	0.75	1	1.25	1.5	1.75	2
RA2L	1.5	2	2.5	3	3.5	4
RA3L	3	4	5	6	7	8

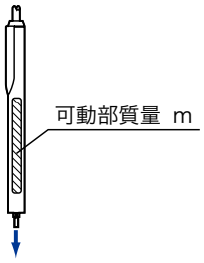
ご注意
- 電源制限値71％～80％の設定は、パソコン対応ソフト、ティーチングボックスのバージョンによっては、設定できない場合があります。取扱説明書冒頭の「ご注意」をご確認ください。
- 押付け動作時の移動速度は20mm/sに固定となります。

押付け方向による影響

水平

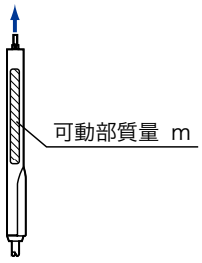
押付け力＝推力
F=f

垂直（下向き押付け）



押付け力＝推力＋可動部質量
F=f+M

垂直（上向き押付け）



押付け力＝推力－可動部質量
F=f−M

可動部質量

機種	可動部質量 [N]
RA1L	0.5
RA2L	1
RA3L	1.8

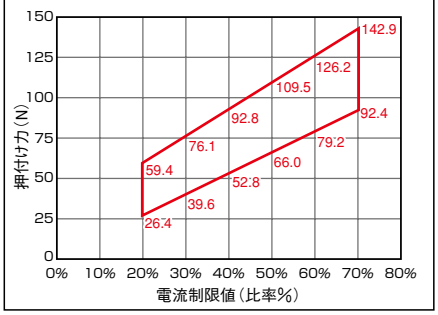
RCP3 シリーズ　細小型ロッドタイプ(RA2AC/RA2BC/RA2AR/RA2BR)

※赤線範囲内が仕様値

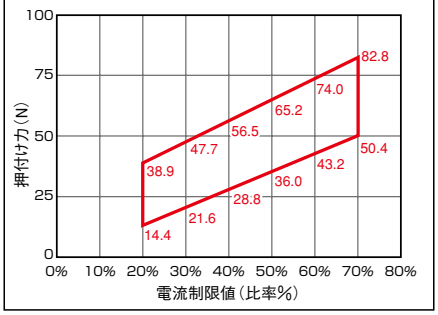
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定下さい。

ご注意
- 押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

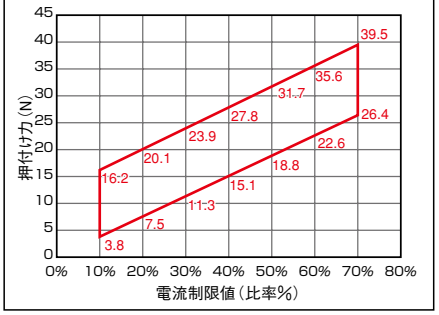
ボールネジ高推力タイプ〈リード 1〉



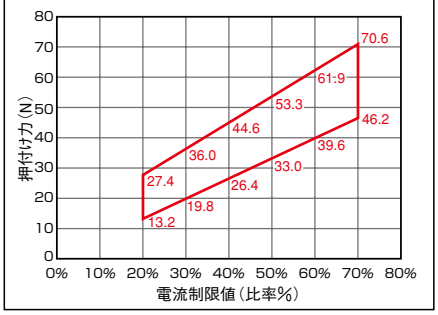
ボールネジ標準タイプ〈リード 1〉



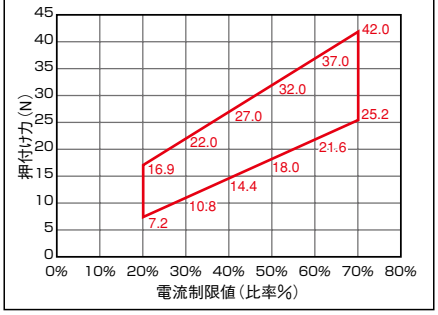
すべりネジタイプ〈リード 1〉



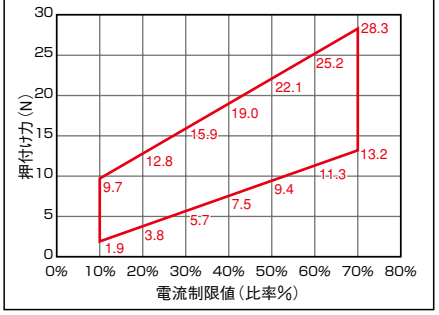
ボールネジ高推力タイプ〈リード 2〉



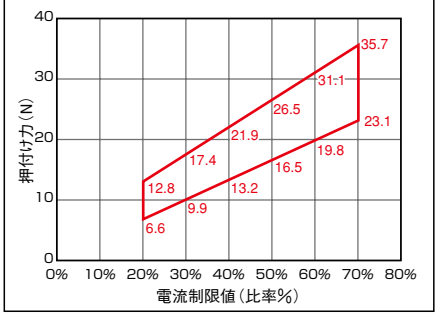
ボールネジ標準タイプ〈リード 2〉



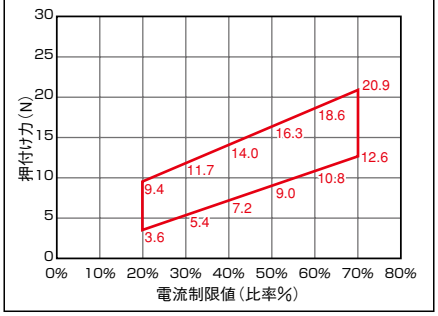
すべりネジタイプ〈リード 2〉



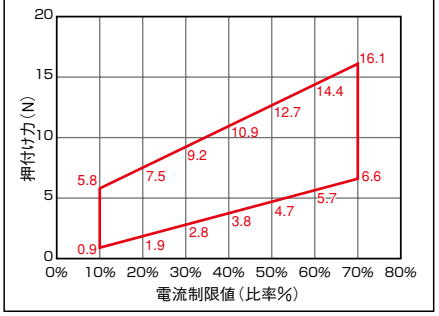
ボールネジ高推力タイプ〈リード 4〉



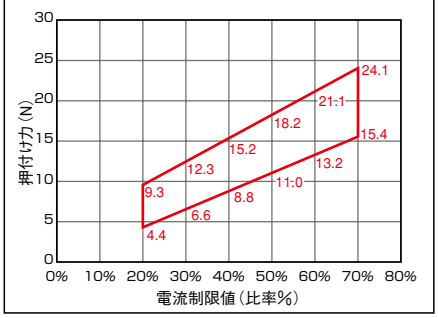
ボールネジ標準タイプ〈リード 4〉



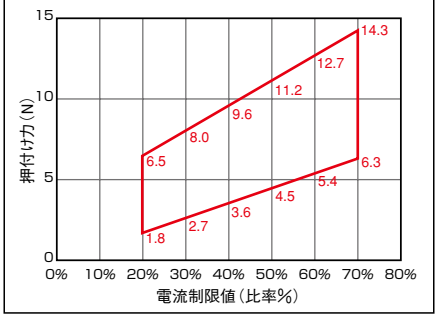
すべりネジタイプ〈リード 4〉



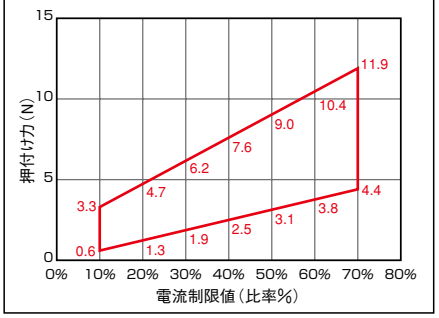
ボールネジ高推力タイプ〈リード 6〉



ボールネジ標準タイプ〈リード 6〉



すべりネジタイプ〈リード 6〉

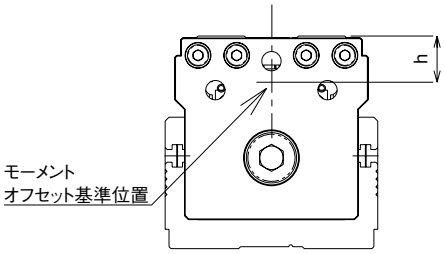


選定の目安（押付け力と電流制限値の相関図）

RCP3 シリーズ　細小型テーブルタイプ

テーブルタイプで押付け動作を行う場合、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの定格モーメント（Ma、Mb）の 80% を超えないように押付け電流を制限して下さい。

モーメント計算のための作用位置は下図をご参照下さい。



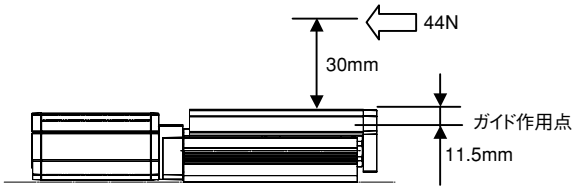
TA3C ／ TA3R : h ＝ 10.5mm
TA4C ／ TA4R : h ＝ 11.5mm

ご注意
- 押付け動作時の移動速度は 20mm/s に固定となります。
- 押付け力は目安ですので多少の変動があります。

テーブルタイプで押し付け動作を行なう場合、押し付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの**許容モーメントの 80%**を超えることがない様に設定して下さい。

計算例）
RCP3-TA4C（リード 2）タイプで、右図の位置で
44N の押付けを行なった場合

ガイドが受けるモーメントは　Ma ＝（11.5 ＋ 30）× 44
＝ 1826（N・mm）
＝ 1.826（N・m）となります。

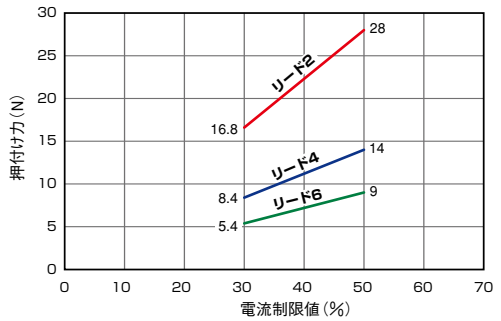


TA4C の動的許容モーメント（Ma）は 4.2（N・m）ですので、
80%は 3.36 となり、ガイドが実際に受けるモーメント荷重（1.826）より
大きいので使用可能と判断出来ます。

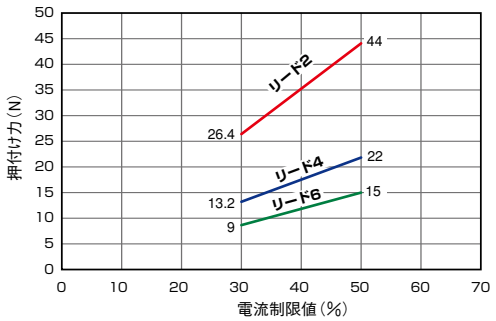
押付け力と電流制限値の相関図

※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

TA3C ／ TA3R タイプ



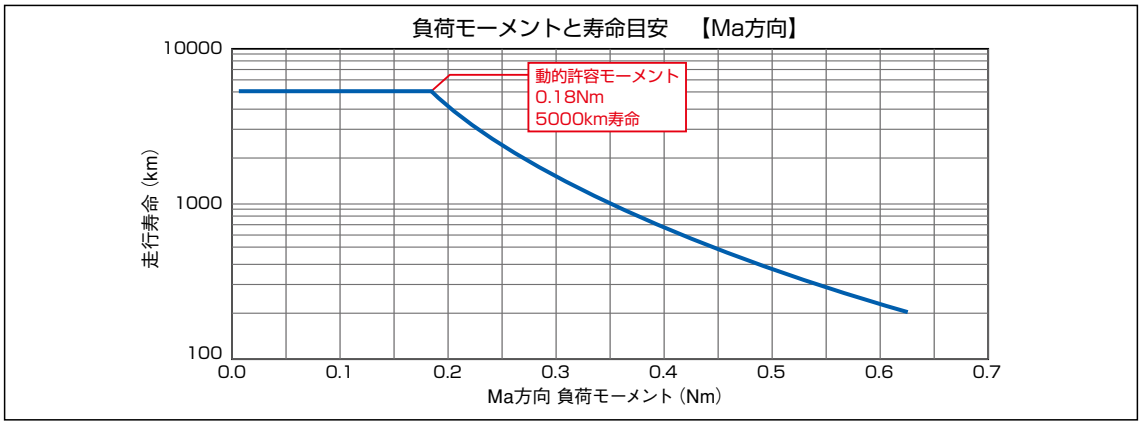
TA4C ／ TA4R タイプ

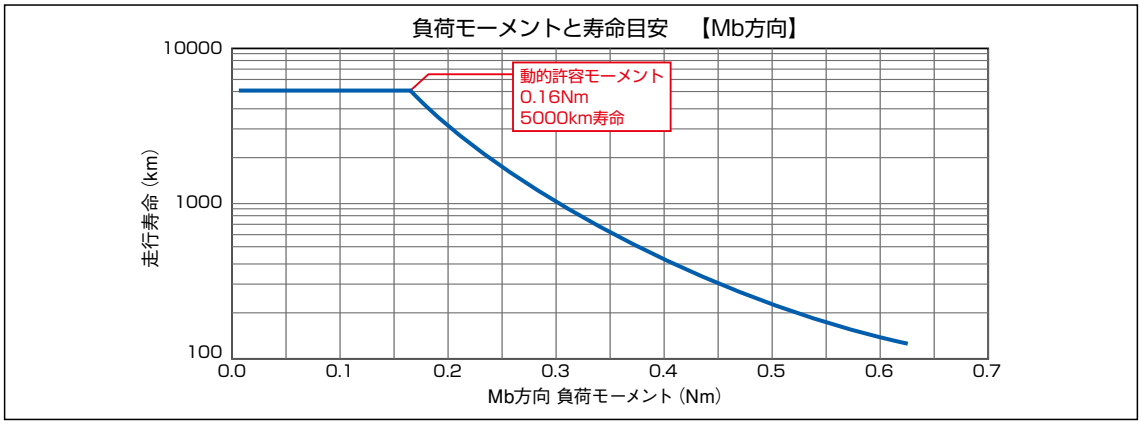


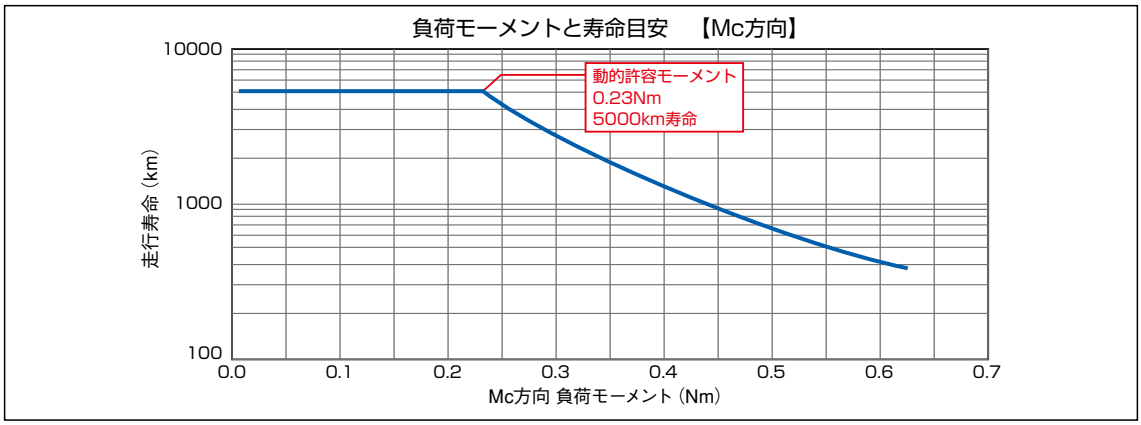
選定の目安（ガイド付タイプ資料）

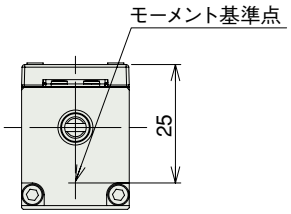
負荷モーメントと寿命目安

細小型スライダタイプ(RCA2-SA2AC／SA2AR)はガイドを内蔵しているため、スライダから外側に張り出した荷重を受けることが可能です。
但し動的許容モーメントを超えて使用した場合は走行寿命が低下しますのでご注意下さい。(下記表参照)
モーメントの計算を行う場合は、スライダ上面から25mm下側を基準点として計算して下さい。
また許容モーメント値内でも、本体から張り出す長さ(張り出し長)は40mm以内として下さい。



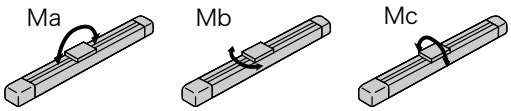




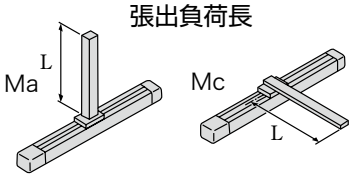


図A

許容負荷モーメント方向



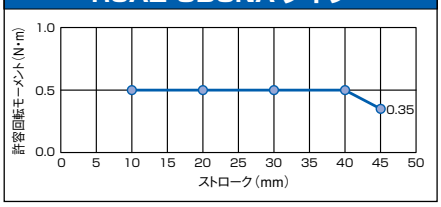
張出負荷長



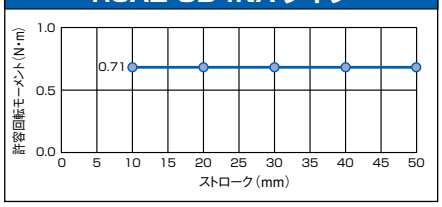
許容回転トルク

各機種の許容トルクは下図のとおりです。
回転トルクを与える場合は、下記値の範囲内でご使用下さい。尚シングルガイドタイプは回転トルクを受けることは出来ません。

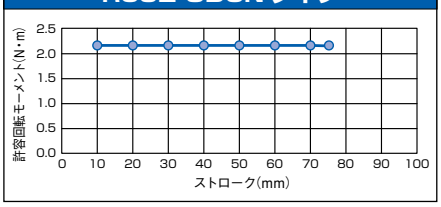
RCA2-GD3NA タイプ



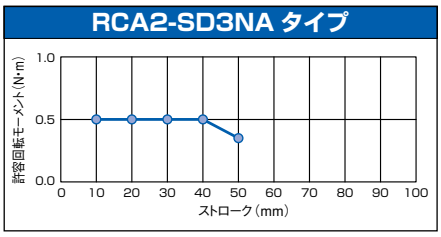
RCA2-GD4NA タイプ



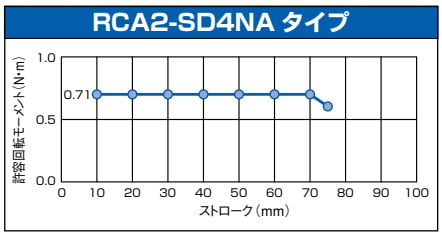
RCS2-GD5N タイプ



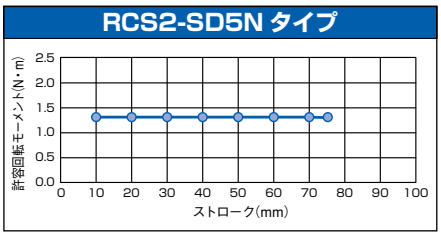
RCA2-SD3NA タイプ



RCA2-SD4NA タイプ



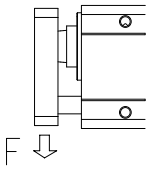
RCS2-SD5N タイプ



先端許容荷重と走行寿命の関係

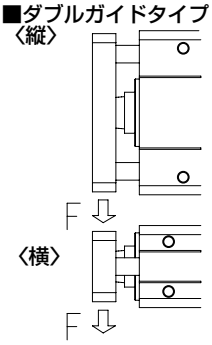
ガイド先端の荷重が大きくなればなるほど寿命は低下します。
荷重と寿命のバランスを考えて、機種をご選択下さい。

■シングルガイドタイプ

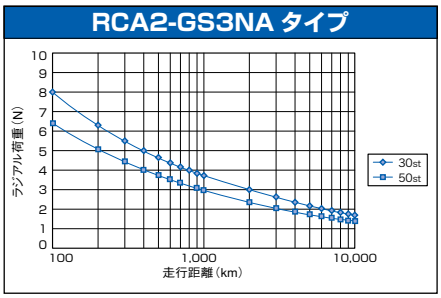


※シングルガイド仕様は、
上下方向の荷重以外は
受けられません。

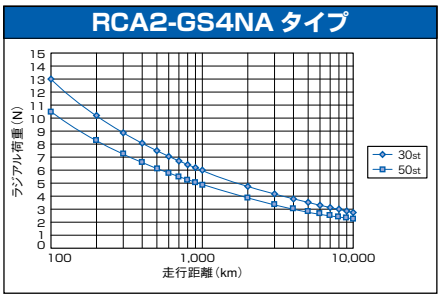
■ダブルガイドタイプ



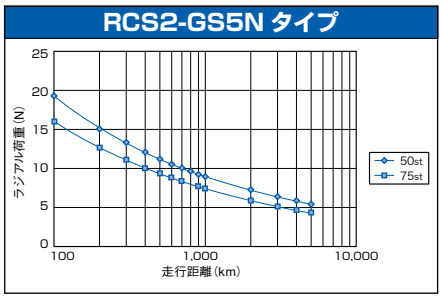
RCA2-GS3NA タイプ



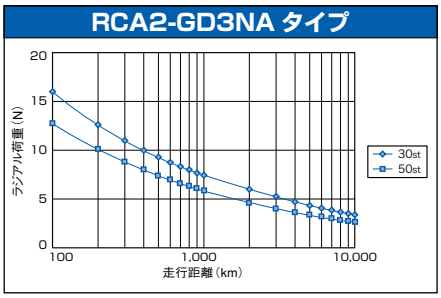
RCA2-GS4NA タイプ



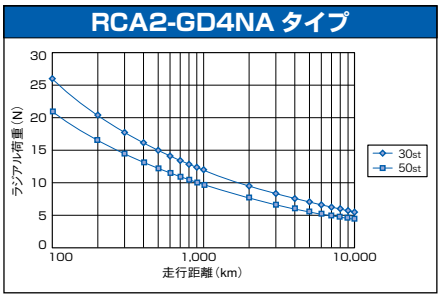
RCS2-GS5N タイプ



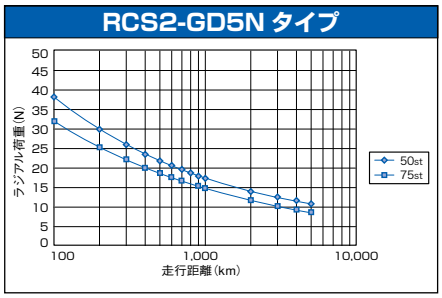
RCA2-GD3NA タイプ



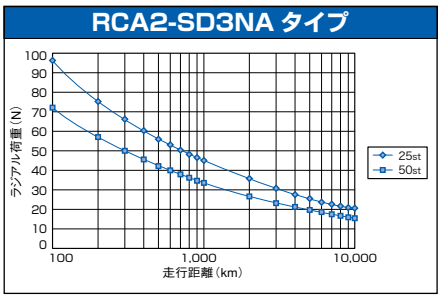
RCA2-GD4NA タイプ



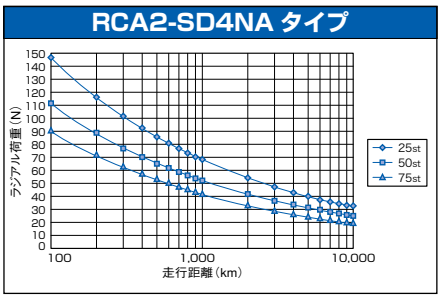
RCS2-GD5N タイプ



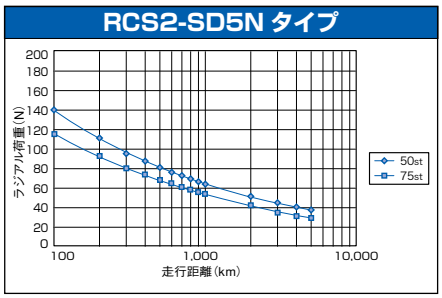
RCA2-SD3NA タイプ



RCA2-SD4NA タイプ



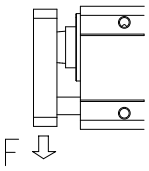
RCS2-SD5N タイプ



ラジアル荷重と先端たわみ量

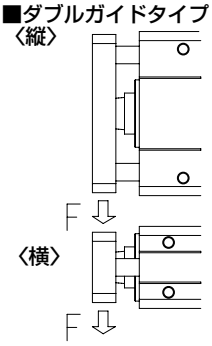
ガイド先端にかかる荷重と、その時のたわみ量の相関図です。

■シングルガイドタイプ

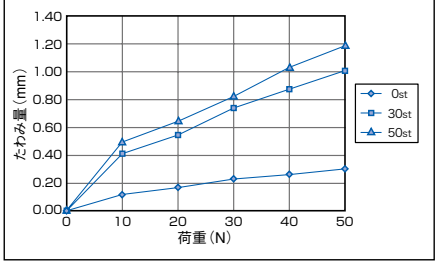


※シングルガイド仕様は、
上下方向の荷重以外は
受けられません。

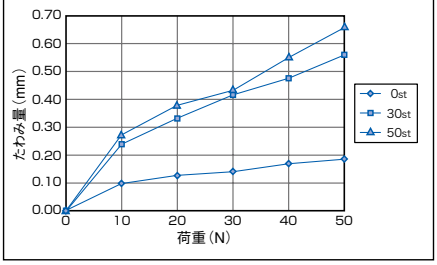
■ダブルガイドタイプ



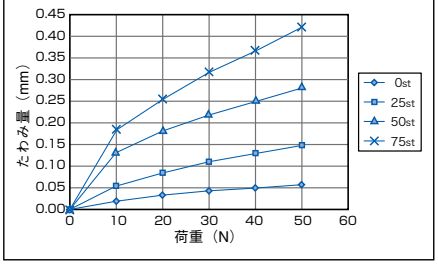
RCA2-GS3NA タイプ



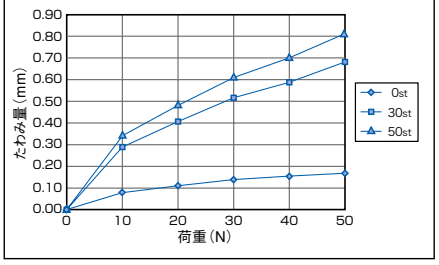
RCA2-GS4NA タイプ



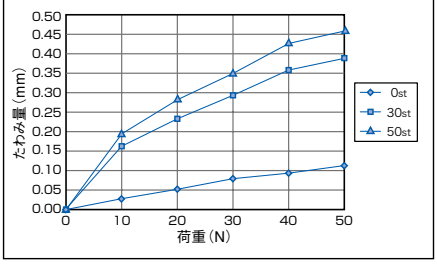
RCS2-GS5N タイプ



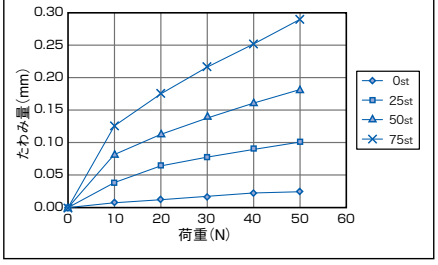
RCA2-GD3NA タイプ（ダブルガイド〈縦〉仕様）



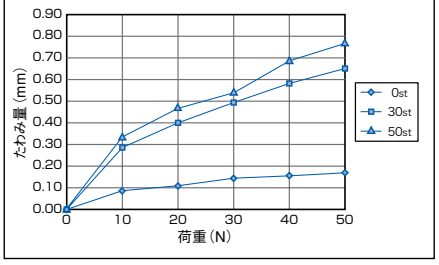
RCA2-GD4NA タイプ（ダブルガイド〈縦〉仕様）



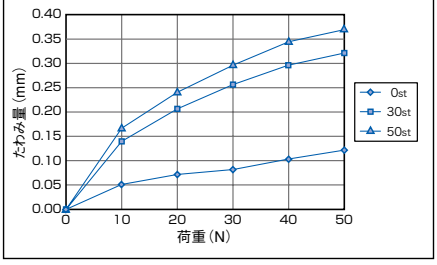
RCS2-GD5N タイプ（ダブルガイド〈縦〉仕様）



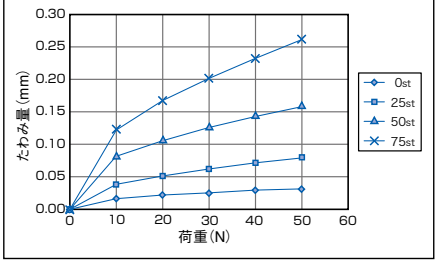
RCA2-GD3NA タイプ（ダブルガイド〈横〉仕様）



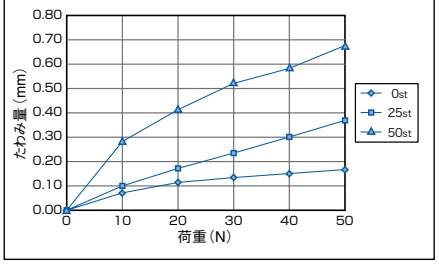
RCA2-GD4NA タイプ（ダブルガイド〈横〉仕様）



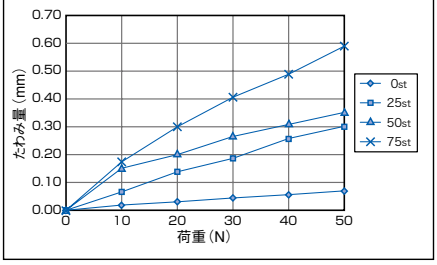
RCS2-GD5N タイプ（ダブルガイド〈横〉仕様）



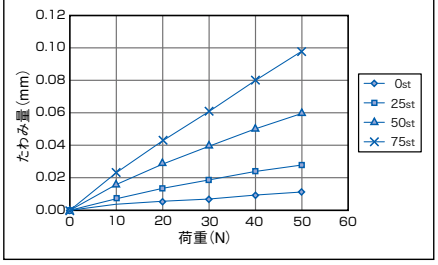
RCA2-SD3NA タイプ（ダブルガイド〈縦〉仕様）



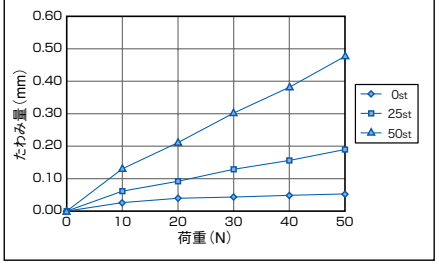
RCA2-SD4NA タイプ（ダブルガイド〈縦〉仕様）



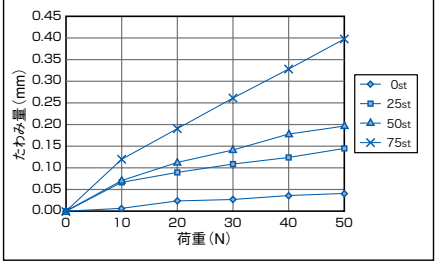
RCS2-SD5N タイプ（ダブルガイド〈縦〉仕様）



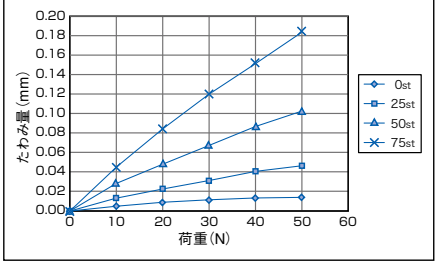
RCA2-SD3NA タイプ（ダブルガイド〈横〉仕様）



RCA2-SD4NA タイプ（ダブルガイド〈横〉仕様）



RCS2-SD5N タイプ（ダブルガイド〈横〉仕様）



PMEC

RCP2/RCP3用3ポジション
AC100/200Vコントローラ

AMEC

RCA/RCA2/RCL用3ポジション
AC100Vコントローラ

ロボシリンダ3ポジションコントローラ MEC（メック）（Mechanical Engineer Control）

特 長

1 低価格

コントローラ、電源、加速度･速度変更機能、パソコンとの接続ケーブルなど全て揃ってPMEC18,500円の低価格。MECパソコンソフトはアイエイアイのホームページから無料でダウンロードが可能です。

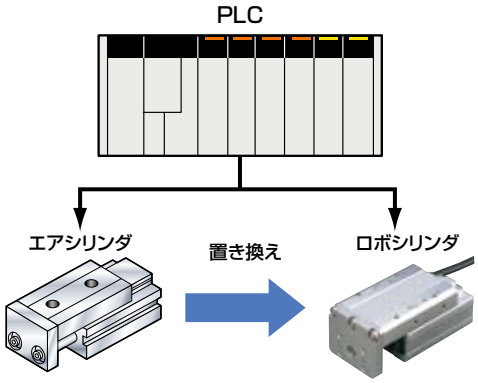
2 簡単操作

初めて使う方でも、取扱説明書無しでセッティングが可能。コントローラに付いているツマミで、加速度･速度変更ができます。

※加速度･速度の設定範囲はアクチュエータによって異なります。
詳細は取扱説明書をご参照下さい。

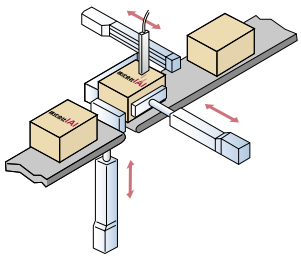
3 エアからの置き換えが容易

エアシリンダを動作させる信号と全く同じ信号で動作可能。現在お使いのPLCのプログラムをそのまま流用可能。



4 押付け動作／中間停止動作が可能

エアシリンダ同様に押付け動作が可能です。
また、MECパソコンソフトを使って設定変更すれば、原点位置とストロークエンド間の任意の点に中間停止が可能です。



2014_10

機種一覧／標準価格

シリーズ名	PMEC		AMEC
外観			
対応アクチュエータ	RCP2 / RCP3		RCA / RCA2 / RCL
電源電圧	100V	100-240V	100V
価格	–	–	–
付属品	AC電源ケーブル(2m) USBケーブル(3m) I/Oケーブル(2m) I/Oコネクタ EMGコネクタ 標準取付金具		

型 式

PMEC — C — □ I — □ — 2 — □ — □

シリーズ / タイプ / モータ種類 / エンコーダ種類 / I/O種類 / I/Oケーブル長さ / 電源電圧 / パネル表記

タイプ	
C	標準タイプ

エンコーダ種類	
I	インクリメンタルタイプ

I/O種類	
NP	NPNタイプ
PN	PNPタイプ

電源電圧	
1	単相 AC100V
2	単相 AC100～240V

I/Oケーブル長さ	
2	2m

モータ種類	
20P	20角パルスモータ対応
20SP	20角高推力パルスモータ対応（RA2AC、RA2BC）
28P	28角パルスモータ対応
28SP	28角パルスモータ（RA3C専用）対応
35P	35角パルスモータ対応
42P	42角パルスモータ対応
56P	56角パルスモータ対応

パネル表記	
なし	日本語版
ENG	英語版

AMEC — C — □ I — □ — 2 — 1 — □

シリーズ / タイプ / モータ種類 / エンコーダ種類 / I/O種類 / I/Oケーブル長さ / 電源電圧 / パネル表記

タイプ	
C	標準タイプ

エンコーダ種類	
I	インクリメンタルタイプ

I/O種類	
NP	NPNタイプ
PN	PNPタイプ

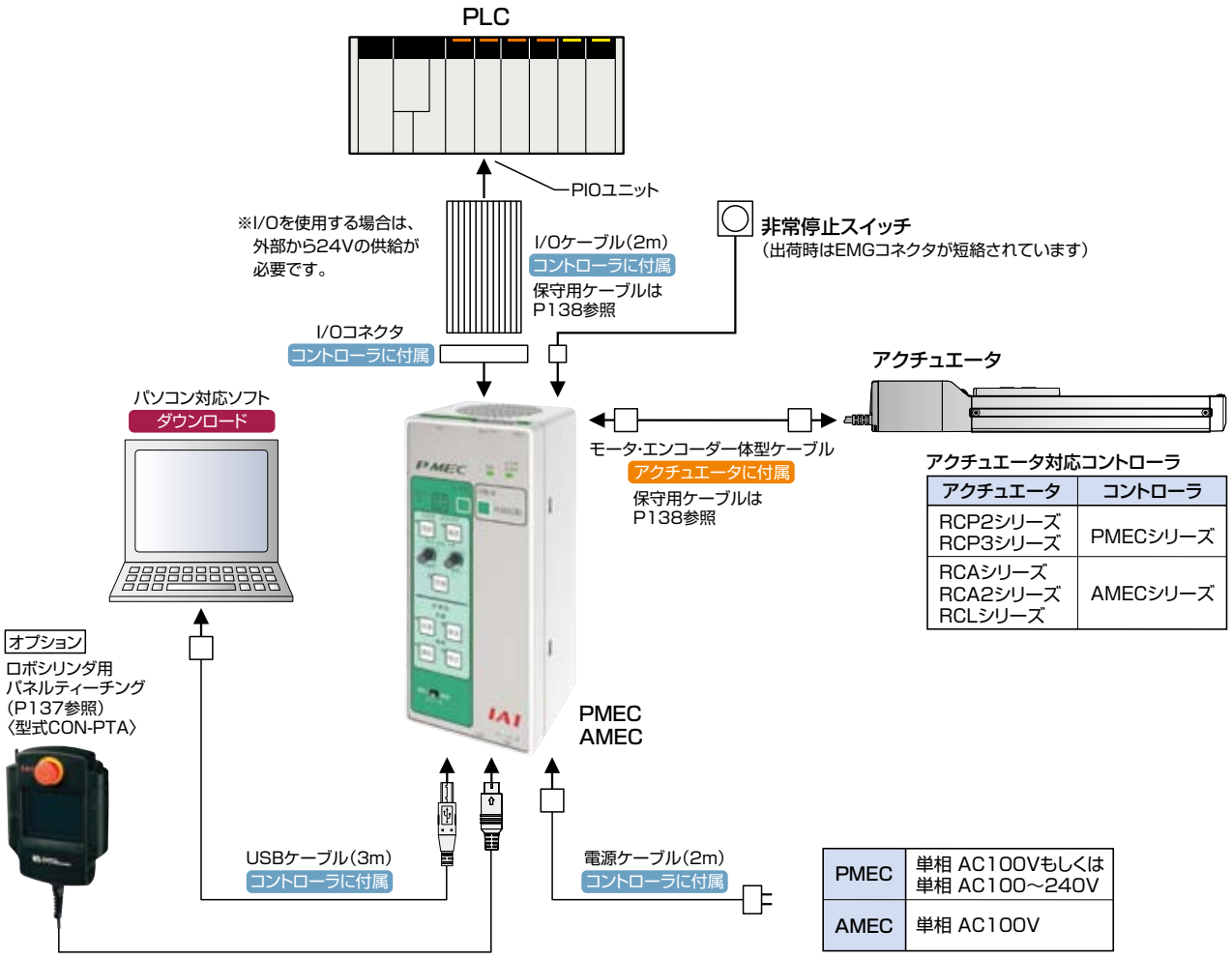
電源電圧	
1	単相 AC100V

I/Oケーブル長さ	
2	2m

モータ種類	
2	2Wモータ対応
5	5Wモータ対応
5S	5Wモータ対応（SA2A□、RA2A□専用）
10	10Wモータ対応
20	20Wモータ対応
20S	20W（RCA2-SA4C/TA5C/RCA-RA3□専用）モータ対応
30	30Wモータ対応

パネル表記	
なし	日本語版
ENG	英語版

システム構成



アクチュエータ対応コントローラ

アクチュエータ	コントローラ
RCP2シリーズ RCP3シリーズ	PMECシリーズ
RCAシリーズ RCA2シリーズ RCLシリーズ	AMECシリーズ

PMEC	単相 AC100Vもしくは 単相 AC100～240V
AMEC	単相 AC100V

I/O 信号表

(注)外部からの供給が必要です。

動作パターン			2点停止	3点停止
ピンNo.	電線色	信号種別	信号名	信号名
1	茶	PIO電源	24V (注)	24V (注)
2	赤		0V (注)	0V (注)
3	橙	入力	STO(ソレノイドA:ONで終点移動、OFFで始点移動)	STO(ソレノイドA:移動信号1)
4	黄		–	ST1(ソレノイドB:移動信号2)
5	緑		RES(アラームリセット)	RES(アラームリセット)
6	青		–	–
7	紫	出力	LS0(始点位置検知)／PE0(始点位置決め完了)※1	LS0(始点位置検知)／PE0(始点位置決め完了)※1
8	灰		LS1(終点位置検知)／PE1(終点位置決め完了)※1	LS1(終点位置検知)／PE1(終点位置決め完了)※1
9	白		HEND(原点復帰完了)	LS2(中間点位置検知)／PE2(中間点位置決め完了)※1
10	黒		*ALM(アラーム)※2	*ALM(アラーム)※2

※1:出力信号のLS0～2／PE0～2は、初期設定で押付け機能を使用するにした場合"PE0～2"、使用しない場合"LS0～2"となります。
※2:*ALMは正常時ON、アラーム発生時OFFとなります。

MECパソコンソフト

MEC専用のパソコンソフトを使えばパソコン上で停止位置データの変更、試運転等が可能です。
また、MECパソコンソフトを使うことにより中間停止機能、押付け機能、座標の変更などを行うことができます。

MECパソコンソフトはアイエイアイのホームページよりダウンロードすることができます。

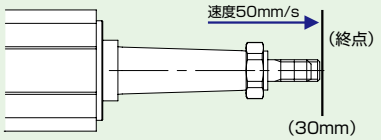
アイエイアイのホームページ：www.iai-robot.co.jp

動作パターン説明

動作パターン（2点停止）

終点と始点の2点間の移動を行う動作パターンです。終点及び始点の位置は数値で自由に設定可能です。（MECパソコンソフトまたはオプションのタッチパネルティーチングを使用してコントローラに入力）
ロッド及びスライダが指定した位置に移動する「位置決め動作」と、ロッドをワーク等に押付ける「押付け動作」の2つの動作が可能です。

位置決め動作



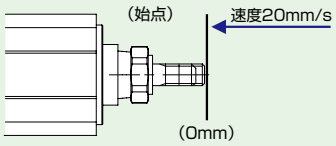
入力信号

ST0	ソレノイドA	ON

ST0をONすると終点（座標値30mm）に50mm/sで移動します。

終点位置データ

位置	30mm
速度	50mm/s
押付け力	–
幅	–



入力信号

ST0	ソレノイドA	OFF

ST0をOFFすると始点（座標値0mm）に20mm/sで戻ります。

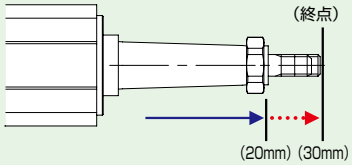
始点位置データ

位置	0mm
速度	20mm/s
押付け力	–
幅	–

動作パターン（2点停止）

終点と始点の2点間の移動を行う動作パターンで、ロッドをワーク等に押付ける「押付け動作」が可能です。

押付け動作



入力信号

ST0	ソレノイドA	ON

入力0をONすると20mmの位置まで80mm/sで移動し、20mmの位置から30mmの位置まで低速で押付け動作を開始

終点位置データ

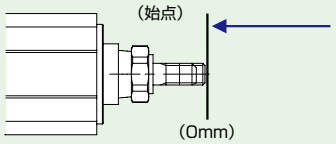
位置	30mm
速度	80mm/s
押付け力	50%
幅	10mm

※押付け動作は、コントローラの停止位置データの押付け力に数値が入っている場合に動作を行います。（押付け力に数値が入っていない時は位置決め動作になります）

動作パターン（3点停止）

終点と始点、中間点の3点間の移動を行う動作パターンです。
移動位置の切り替えは、ST0とST1の2つの信号の組み合わせで決定します。

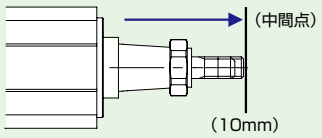
位置決め動作



入力信号

ST0	ソレノイドA	ON
ST1	ソレノイドB	OFF

ST0だけをONすると始点に設定した加速度・速度で移動します。

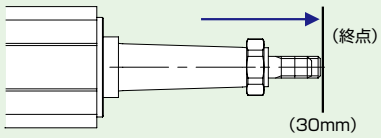


入力信号

ST0	ソレノイドA	ON※
ST1	ソレノイドB	ON※

※初期設定により、両方OFFで中間点に移動、両方ONでその場に停止に変更することもできます

ST0とST1の両方をONすると中間点に設定した加速度・速度で移動します。
両方をOFFするとその場に停止します。



入力信号

ST0	ソレノイドA	OFF
ST1	ソレノイドB	ON

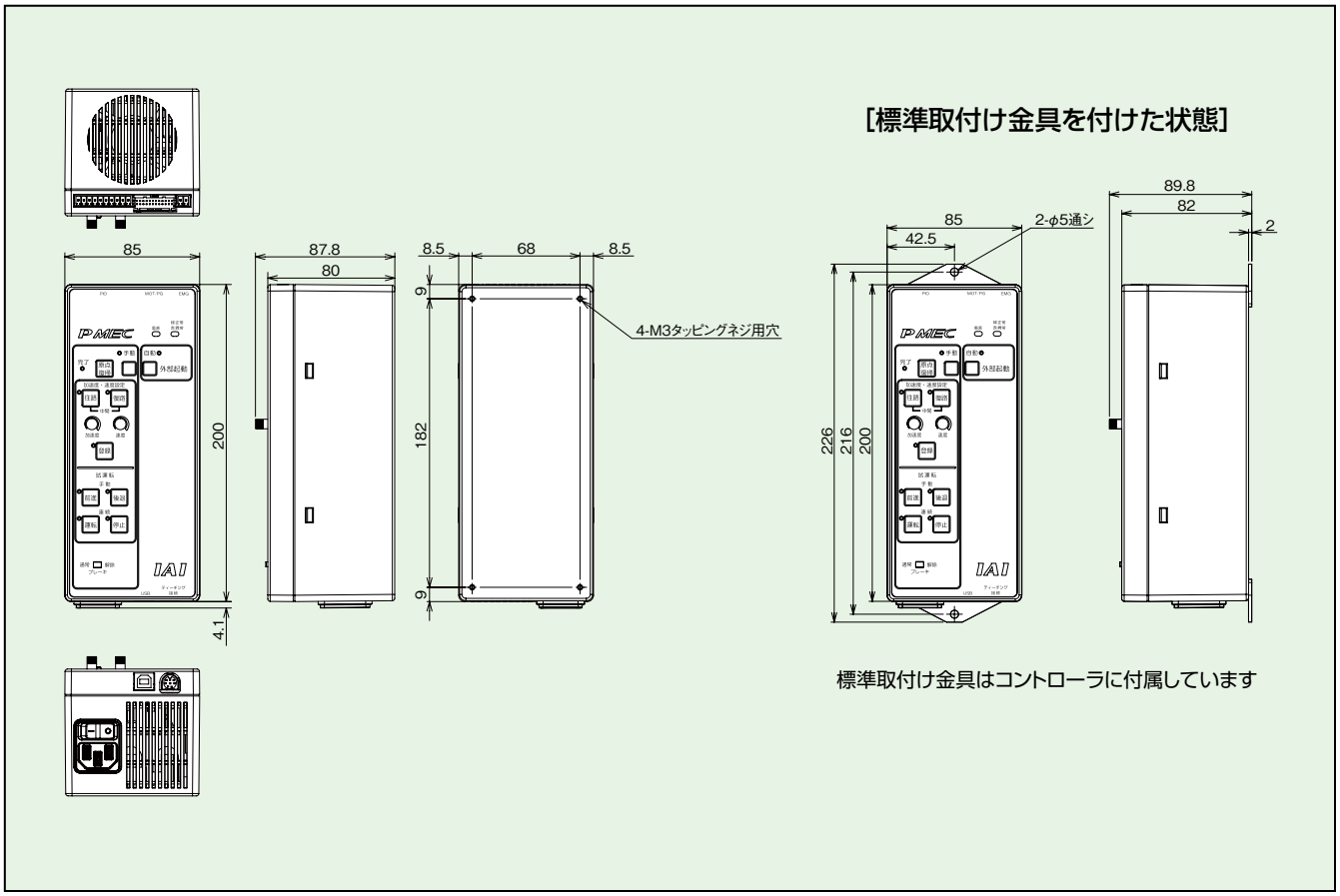
ST1だけをONすると終点に設定した加速度・速度で移動します。

仕様表

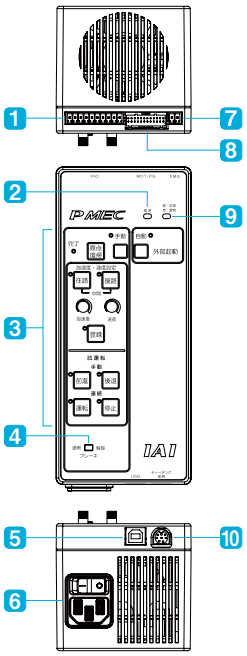
項目	仕様		
コントローラタイプ	PMEC		AMEC
接続アクチュエータ	RCP2／RCP3シリーズアクチュエータ		RCA／RCA2／RCLシリーズアクチュエータ
制御軸数	1軸		
動作方式	ポジショナータイプ		
位置決め点数	2点／3点		
バックアップメモリー	EEPROM		
I/O コネクタ	10ピン端子台		
I/O 点数	入力4点／出力4点		
I/O 用電源	外部供給DC24V±10%		
シリアル通信	RS485 1ch／USB 1ch		
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ		
電源電圧	AC100～115V±10%	AC100V-240V±10%	AC100～115V±10%
定格電流	1.3A	0.67A(AC100V)/0.36A(AC200V)	2.4A
突入電流	30A	15A(AC100V)/30A(AC200V)	15A
漏れ電流	0.5mA max	0.40mA max(AC100V) 0.75mA max(AC200V)	0.50mA max
絶縁耐圧	DC500V 1MΩ		
耐振動	XYZ各方向	10～57Hz 片側幅0.035mm(連続)、0.075mm(断続) 57～150Hz 4.9m/s^2(連続)、9.8m/s^2(断続)	
使用周辺温度	0～40℃		
使用周辺湿度	10～85%RH(結露無きこと)		
使用周辺雰囲気	腐食性ガスなきこと		
保護等級	IP20		
質量	500g	508g	614g

ご注意　最低速度／最高速度の値はアクチュエータの機種によって異なります。詳細は取扱説明書をご覧頂くか、お問合わせ頂きます様お願い致します。

外形寸法



各部名称と機能



1 PIOコネクタ …… PLC等の外部コントローラとのI/O接続を行います。

2 電源LED …… 電源ON時、緑色に点灯します。

3 操作パネル …… 下記参照ください。

4 ブレーキスイッチ

解 除	ブレーキ付アクチュエータのブレーキ解除
通 常	ブレーキ付アクチュエータのブレーキ制御

5 USBコネクタ …… MECパソコンソフト使用時、パソコンとUSBで接続します。

6 ACインレット …… 電源ケーブルを挿します。

7 EMGコネクタ …… 非常停止ボタンを接続します。非常停止ボタンを使わない場合は短絡しておきます。

8 MPGコネクタ …… アクチュエータとの接続ケーブルを挿します。

9 ステータスLED

RUN（緑）	サーボ状態を示す。 点灯=サーボON状態、消灯=サーボOFF（省エネ）状態 点滅（1Hz）=自動サーボOFF状態
ALM（赤） EMG（赤）	点灯時、アラームの発生中、または非常停止中であることを示します。

10 SIOコネクタ …… ティーチングボックス（CON-PT, SEP-PT）と接続します。

操作パネルの説明

原点復帰 ボタン
始動時は、最初に原点復帰を行い、座標0mmの位置の確認を行います。

手動 ボタン
加速度・速度の設定、試運転を行う場合はこのボタンを押します。（1秒以上押す）

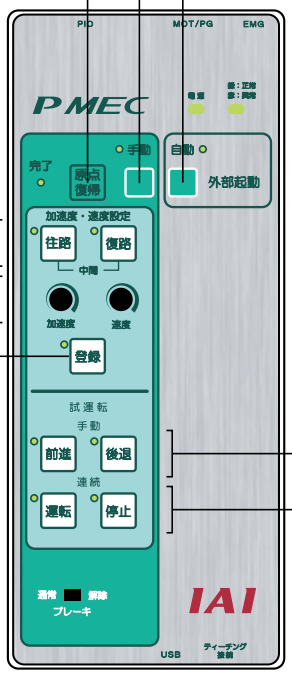
自動 ボタン
MECパソコンソフトやPLCからの指令で運転する場合は、このボタンを押します。（1秒以上押す）

加速度・速度設定
アクチュエータの動き方を設定します。

往路 ／ 復路 ボタン
設定したい動き（下記種類）を切り替えます。
往路：終点に向かう動き
復路：始点に向かう動き
中間：中間点に向かう動き
（MECパソコンソフトにて設定し、利用可能となります。
「往路」と「復路」の同時押しで切替。
2点停止時は同時押し無効です。）

加速度 ／ 速度 ツマミ
ツマミを回すことにより、アクチュエータの最大速度／定格加減速度の1%～100%の変更ができます。
※最低速度が1%とならない場合もあります

登録 ボタン
上記で調整した速度、加速度を登録します。



試運転
アクチュエータを実際に動かして、登録されている動きを確認します。

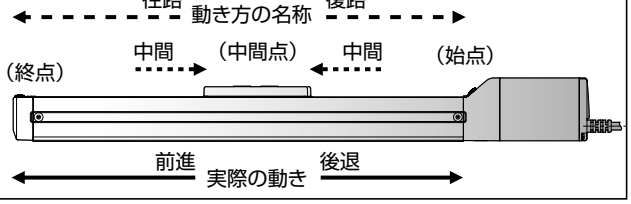
前進 ボタン
アクチュエータが終点側に移動します。2点の場合は始点→終点、3点の場合は始点→中間点→終点に移動します。

後退 ボタン
アクチュエータが始点に戻ります。

運転 ボタン
アクチュエータが連続運転します。2点の場合は始点と終点を往復します。3点の場合は始点→中間点→終点→始点の動きを繰り返します。

停止 ボタン
上記運転を停止します。

用語説明



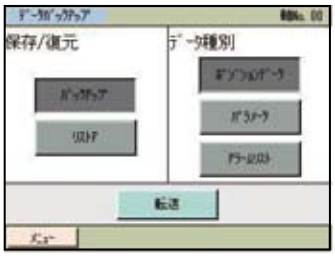
オプション

ポジションコントローラ用タッチパネルティーチング CON-PTA

タッチパネルによる分かりやすい対話型メニュー画面により好評のCON−PTシリーズをベースに、ERC3シリーズコントローラの各種機能に対応した新型データ入力機です。

1. 画面のカラー化により視認性が向上。
2. ERC3シリーズのスマートチューニング、メンテナンス情報の確認・入力に対応。
3. SDメモリカードにポジション、パラメータ等のデータの保存が可能。
4. 本体に時計機能を内蔵し、SDメモリカードへのデータ保存日時等が記録可能。

CON−PTA



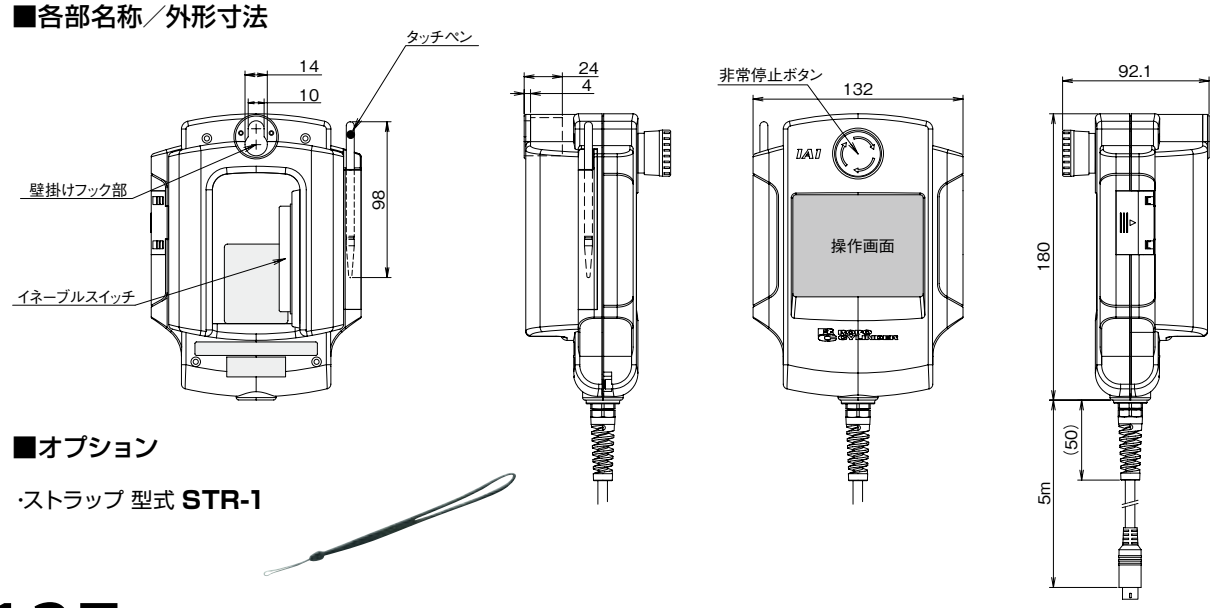
型式／仕様／標準価格

項　目		内　容		
型　式	日本語版	CON-PTA-C	CON-PDA-C	CON-PGA-C-S
	英語版	CON-PTA-C-ENG	CON-PDA-C-ENG	CON-PGA-C-S-ENG
種　類		標準タイプ	イネーブルスイッチ付タイプ	安全カテゴリ対応タイプ
接続可能コントローラ		ACON／PCON／SCON／ERC2(※1)／ERC3／RACON／RPCON／ASEP／PSEP／AMEC／PMEC		
3ポジションイネーブルスイッチ		×	○	○
機　能		位置データ入力・編集／移動機能(設定位置移動、ジョグ・インチング)／パラメータ編集／モニタ(現在位置、現在速度、入出力信号、アラームコード、アラーム発生時間)／外部SDメモリカードにデータ保存・読込み (※3)(ポジションデータパラメータ、アラームリスト)／スマートチューニング／メンテナンス情報(通算移動回数、通算移動距離、等)		
表示 (※2)		65536色(16ビットカラー)　白色LEDバックライト		
使用周囲温度・湿度		0～40℃　・　85%RH以下(ただし結露なきこと)		
耐環境性		IP40相当		
質量		約570g	約600g	
ケーブル長		5m		
付属品		タッチペン	タッチペン	タッチペン　TPアダプタ(型式RCB-LB-TG) ダミープラグ(型式DP-4) コントローラ接続ケーブル(型式CB-CON-LB005)
標準価格		−	−	−

※1 ERC2は製番シールに4904以降の刻印があるもののみ接続可能　　※2 使用フォント 株式会社リムコーポレーション製 日本語ビットマップフォント(書体:ゴシック)
※3 SDメモリカードはお客様にてご用意願います。対応SDメモリカードは、東芝製SD/SDHC、メモリ容量1GB～8GBになります。

各部名称

■各部名称／外形寸法

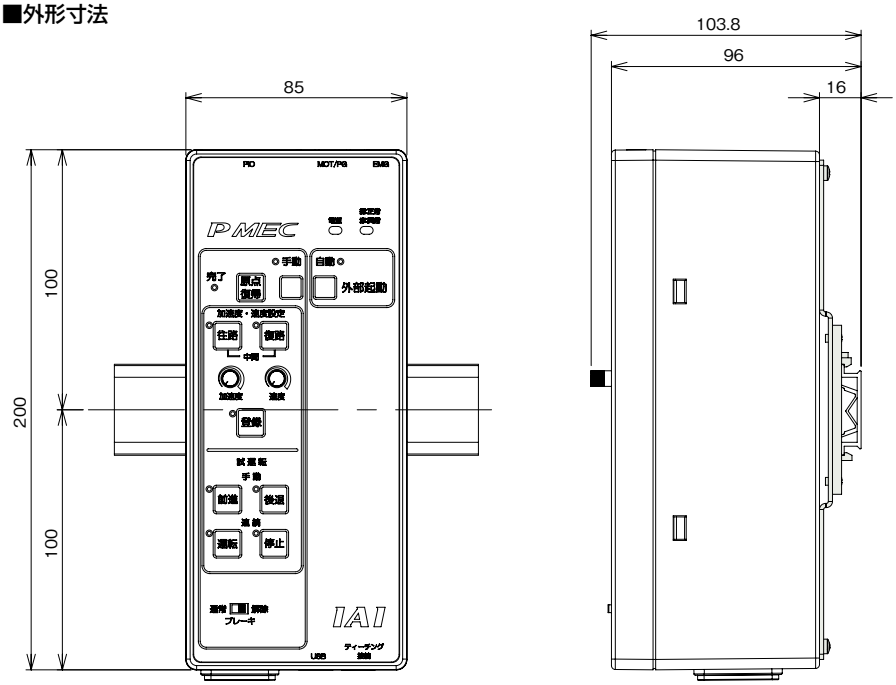


■オプション

・ストラップ 型式 **STR-1**

●DINレール用取付金具 MEC-AT-D

■外形寸法



●メンテナンス用ケーブル

■メンテナンス用にケーブルを手配する場合の型式と価格

種　類		ケーブル長	型　式	標準価格
モータ･エンコーダ一体型ケーブル	PMEC ←→ RCP3 RCP2-GRSS/GRLS/GRST/SRA4R/SRGS4R/SRGD4R AMEC ←→ RCA2/RCL	1m	**CB-APSEP-MPA010**	—
		3m	**CB-APSEP-MPA030**	—
		5m	**CB-APSEP-MPA050**	—
	PMEC ←→ RCP2	1m	**CB-PSEP-MPA010**	—
		3m	**CB-PSEP-MPA030**	—
		5m	**CB-PSEP-MPA050**	—
	PMEC ←→ RCP2-RTBS/RTBSL-RTCS/RTCSL	1m	**CB-RPSEP-MPA010**	—
		3m	**CB-RPSEP-MPA030**	—
		5m	**CB-RPSEP-MPA050**	—
	AMEC ←→ RCA	1m	**CB-ASEP-MPA010**	—
		3m	**CB-ASEP-MPA030**	—
		5m	**CB-ASEP-MPA050**	—
I/Oケーブル		2m	**CB-APMEC-PIO020-NC**	—
		3m	**CB-APMEC-PIO030-NC**	—
		5m	**CB-APMEC-PIO050-NC**	—
USBケーブル		3m	**CB-SEL-USB030**	—

メンテナンス部品

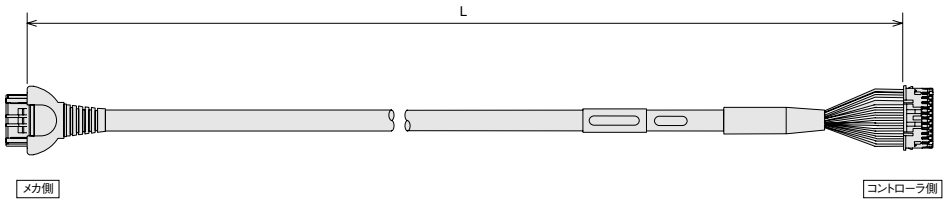
製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

(RCP3/RCP2(一部機種※)/RCA2/RCL)-(PMEC/AMEC)間接続用モータ・エンコーダー体型ケーブル

型式 **CB-APSEP-MPA□□□**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応
例)080=8m

※RCP2-GRSS/GRLS/GRST/SRA4R/SRGS4R/SRGD4Rが対象



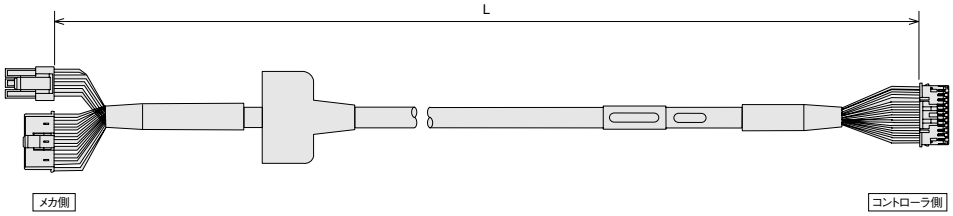
最小曲げR　r=68mm以上（可動使用の場合）

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
A1	黒[ΦA] (U)	1
B1	白[VMM] (V)	2
A2	茶[Φ/A] (W)	5
B2	緑[ΦB] (-)	3
A3	黄[VMM] (-)	4
B3	赤[Φ/B] (-)	6
A4	橙[LS+] (BK+)	7
B4	灰[LS-] (BK-)	8
A6	白[-] (A+)	11
B6	黄[-] (A-)	12
A7	赤[A+] (B+)	13
B7	緑[A-] (B-)	14
A8	黒[B+] (Z+)	15
B8	茶[B-] (Z-)	16
A5	黒(識別テープ)[BK+] (LS+)	9
B5	茶(識別テープ)[BK-] (LS-)	10
A9	緑(識別テープ)[GNDLS] (GNDLS)	20
B9	赤(識別テープ)[VPS] (VPS)	18
A10	白(識別テープ)[VCC] (VCC)	17
B10	黄(識別テープ)[GND] (GND)	19
A11	NC	21
B11	シールド[FG] (FG)	24
	NC	22
	NC	23

(RCP2)-(PMEC)間接続用モータ・エンコーダー体型ケーブル

型式 **CB-PSEP-MPA□□□**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応
例)080=8m



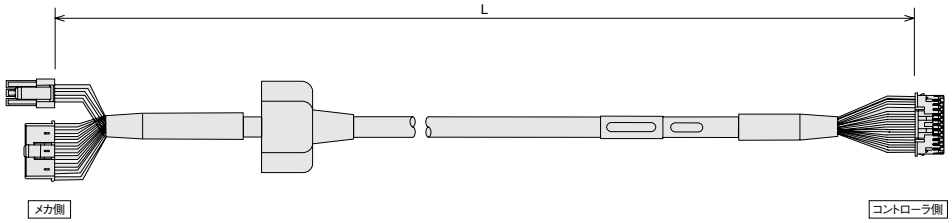
最小曲げR　r=68mm以上（可動使用の場合）

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
1	黒[ΦA]	1
2	白[VMM]	2
4	赤[ΦB]	3
5	緑[VMM]	4
3	茶[Φ/A]	5
6	黄[Φ/B]	6
16	橙[BK+]	9
17	灰[BK-]	10
5	NC	11
6	NC	12
13	黒[LS+]	7
14	茶[LS-]	8
1	白[A+]	13
2	黄[A-]	14
3	赤[B+]	15
4	緑[B-]	16
10	白(識別テープ)[VCC]	17
11	黄(識別テープ)[VPS]	18
9	赤(識別テープ)[GND]	19
12	緑(識別テープ)[(予備)]	20
15	NC	21
7	NC	22
8	NC	23
18	シールド[FG]	24

(RCA)-(AMEC)間接続用モータ・エンコーダー体型ケーブル

型式 **CB-ASEP-MPA□□□**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応
例)080=8m



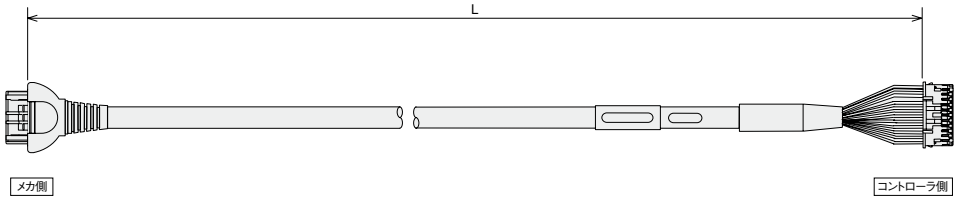
最小曲げR　r=68mm以上（可動使用の場合）

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
1	赤[U]	1
2	黄[V]	2
	NC	3
	NC	4
3	黒[W]	5
	NC	6
18	橙[BK+]	7
17	灰[BK-]	8
7	黒[LS+]	9
16	茶[LS-]	10
1	白[A+]	11
2	黄[A-]	12
3	赤[B+]	13
4	緑[B-]	14
10	黒(識別テープ)[Z+]	15
11	茶(識別テープ)[Z-]	16
14	白(識別テープ)[VCC]	17
13	黄(識別テープ)[VPS]	18
15	赤(識別テープ)[GND]	19
6	緑(識別テープ)[(予備)]	20
5	NC	21
8	NC	22
12	NC	23
9	シールド[FG]	24

(RCP2小型ロータリ)-(PMEC)-間接続用モータ・エンコーダー体型ケーブル

型式 **CB-RPSEP-MPA□□□**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応
例)080=8m



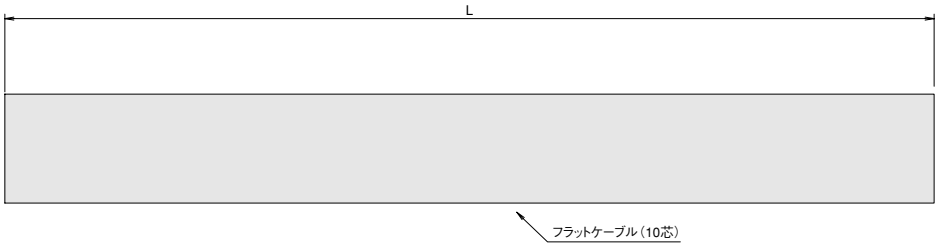
最小曲げR　r=68mm以上（可動使用の場合）

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
A1	黒[ΦA]	1
B1	白[VMM]	2
A2	茶[Φ/A]	5
B2	緑[ΦB]	3
A3	黄[VMM]	4
B3	赤[Φ/B]	6
A6	橙[LS+]	7
B6	灰[LS-]	8
A7	赤[A+]	13
B7	緑[A-]	14
A8	黒[B+]	15
B8	茶[B-]	16
A4	NC	7
B4	NC	8
A5	黒（識別テープ）[BK+]	9
B5	茶（識別テープ）[BK-]	10
A9	緑（識別テープ）[GNDLS]	20
B9	赤（識別テープ）[VPS]	18
A10	白（識別テープ）[VCC]	17
B10	黄（識別テープ）[GND]	19
A11	NC	21
B11	シールド[FG](FG)	24
	NC	22
	NC	23

PMEC-C/AMEC-C用 I/Oケーブル

型式 **CB-APMEC-PIO□□□-NC**

※ケーブル長さは020=2m、030=3m、050=5mの
3種類です。



ピンNO.	電線色	信号種別
1	茶	PIO電源
2	赤	
3	橙	入力
4	黄	
5	緑	
6	青	
7	紫	
8	灰	出力
9	白	
10	黒	

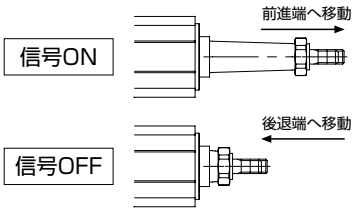
PSEP C/CW RCP3/RCP2用3ポジションコントローラ

ASEP C/CW RCA2/RCA/RCL用3ポジションコントローラ

特長

1 電磁弁と同じ信号で動作が可能

アクチュエータを動作させる信号は、エアシリンダ(電磁弁)を動作させる信号と同じですので、エアシリンダを電動シリンダに置き換えた場合も、現在お使いのPLCのプログラムをそのまま使用することが可能です。
電磁弁はシングルソレノイド／ダブルソレノイドの両方に対応可能です。



2 IP53 に対応した防塵タイプを設定

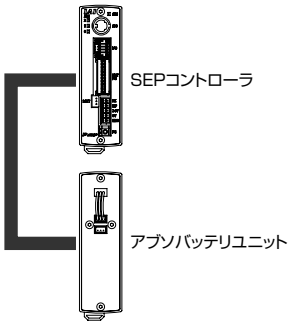
IP53 相当（※1）の保護構造をもつ防塵タイプを設定しましたので、制御盤の外にコントローラを設置することが可能です。
（※ 1）下面部は除く

3 電源投入時に原点復帰なしですぐに動作可能な簡易アブソリュートタイプを設定

簡易アブソリュートタイプは、電源投入時や非常停止解除後もアブソバッテリユニットにより現在位置を把握していますので、その場所から次の動作を開始することが可能です。

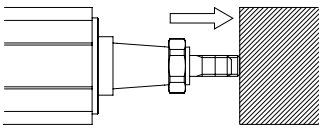
（注 1）簡易アブソリュートタイプのコントローラを接続するアクチューエータはインクリメンタル仕様になります。
（注 2）リニアサーボタイプには使用出来ません。

アブソバッテリユニットを設置する場合は熱対策としてSEPコントローラの下側に設置して下さい。



4 押付け動作、中間停止動作が可能

エアシリンダ同様、ワークにロッドを押付けたまま停止している押付け動作が可能です。
押付け動作時の力は最大押付け力の20～70%の範囲で調整が可能で、設定した押付け力になると信号を出力しますので、ワークのクランプやサイズの判定等に使用可能です。



最大押付け力の20～70%の範囲で押付け力の調整が可能

5 データの入力は専用のタッチパネルティーチングにより簡単入力

移動位置や押付け力の設定等の入力は、オプションのタッチパネルティーチング（型式CON-PTA）から簡単に入力が可能です。
タッチパネルティーチングは対話式メニューと直接画面を操作する方式により取説を読まなくても感覚的に操作が可能です。

機種一覧／標準価格

シリーズ名	PSEP				ASEP			
タイプ名	C		CW		C		CW	
名称	標準タイプ		防塵タイプ		標準タイプ		防塵タイプ	
位置決め方式	インクリメンタルタイプ	簡易アブソリュートタイプ	インクリメンタルタイプ	簡易アブソリュートタイプ	インクリメンタルタイプ	簡易アブソリュートタイプ	インクリメンタルタイプ	簡易アブソリュートタイプ
外観								
内容	2点/3点位置決めに特化し簡単さを追及したパルスモータ用ポジションコントローラ		IP53相当の保護構造を備えたPSEP-Cの防塵タイプ		2点/3点位置決めに特化し簡単さを追及したサーボモータ用ポジションコントローラ		IP53相当の保護構造を備えたASEP-Cの防塵タイプ	
ポジション点数	2点/3点							
標準価格	–	–	–	–	–	–	–	–

※簡易アブソリュートタイプの価格はアブソバッテリユニット（P154 参照）を含んだ価格です。

型　式

PSEP — □ — □ **I** — □ — □ — **0** — □ — □

シリーズ　タイプ　モータ種類　エンコーダ種類　I/O種類　I/Oケーブル長さ　電源電圧　簡易アブソ対応　高加速可搬仕様

C	標準タイプ
CW	防塵タイプ

I	インクリメンタルタイプ

20P	20角パルスモータ対応
20SP	20角高推力パルスモータ対応（RA2AC、RA2BC）
28P	28角パルスモータ対応
28SP	28角パルスモータ（RA3C 専用）対応
35P	35角パルスモータ対応
42P	42角パルスモータ対応
56P	56角パルスモータ対応

NP	NPNタイプ
PN	PNPタイプ

0	ケーブルなし
2	2m
3	3m
5	5m

0	DC24V

ABUM	簡易アブソリュートタイプ（アブソバッテリユニット付）
ABUMN	簡易アブソリュートタイプ（アブソバッテリユニットなし）
（未記入）	インクリメンタルタイプ

無記入	標準
H	高加速可搬仕様

ASEP — □ — □ **I** □ — □ — □ — **0** — □

シリーズ　タイプ　モータ種類　エンコーダ種類　オプション　I/O種類　I/Oケーブル長さ　電源電圧　簡易アブソ対応

C	標準タイプ
CW	防塵タイプ

I	インクリメンタルタイプ

HA	高加速対応
LA	省電力対応

2	2Wモータ対応
5	5Wモータ対応
5S	5Wモータ対応（SA2A□、RA2A□専用）
10	10Wモータ対応
20	20Wモータ対応
20S	20W（RCA2-SA4□/TA5□、RCA-RA3□専用）モータ対応
30	30Wモータ対応

NP	NPNタイプ
PN	PNPタイプ

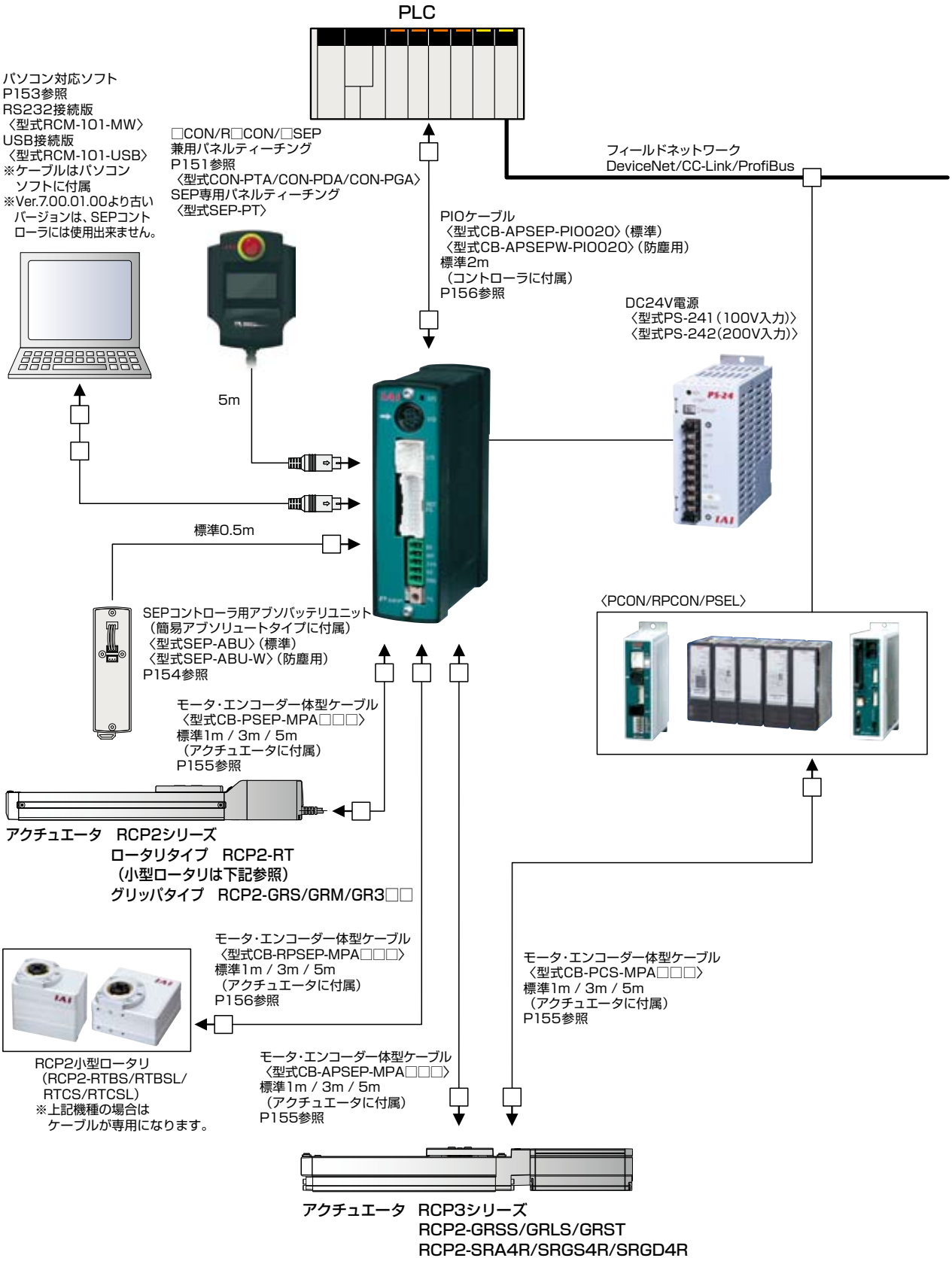
0	ケーブルなし
2	2m
3	3m
5	5m

0	DC24V

ABUM	簡易アブソリュートタイプ（アブソバッテリユニット付）
ABUMN	簡易アブソリュートタイプ（アブソバッテリユニットなし）
（未記入）	インクリメンタルタイプ

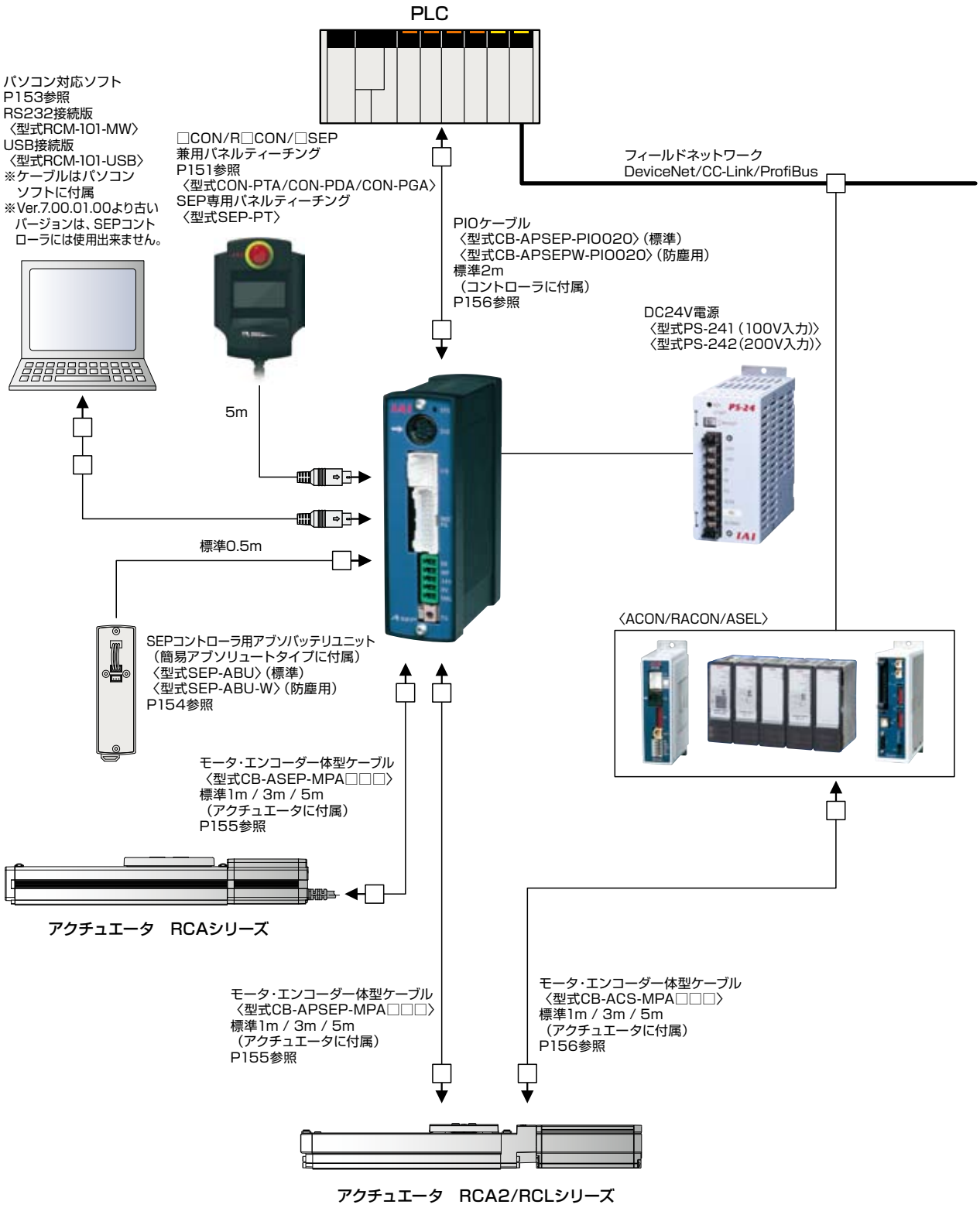
システム構成

〈PSEP〉


PLC
パソコン対応ソフト
P153参照
RS232接続版
〈型式RCM-101-MW〉
USB接続版
〈型式RCM-101-USB〉
※ケーブルはパソコン
ソフトに付属
※Ver.7.00.01.00より古い
バージョンは、SEPコント
ローラには使用出来ません。
□CON/R□CON/□SEP
兼用パネルティーチング
P151参照
〈型式CON-PTA/CON-PDA/CON-PGA〉
SEP専用パネルティーチング
〈型式SEP-PT〉
フィールドネットワーク
DeviceNet/CC-Link/ProfiBus
PIOケーブル
〈型式CB-APSEP-PIO020〉(標準)
〈型式CB-APSEPW-PIO020〉(防塵用)
標準2m
(コントローラに付属)
P156参照
DC24V電源
〈型式PS-241(100V入力)〉
〈型式PS-242(200V入力)〉
5m
標準0.5m
SEPコントローラ用アブソバッテリユニット
(簡易アブソリュートタイプに付属)
〈型式SEP-ABU〉(標準)
〈型式SEP-ABU-W〉(防塵用)
P154参照
〈PCON/RPCON/PSEL〉
モータ・エンコーダー体型ケーブル
〈型式CB-PSEP-MPA□□□〉
標準1m / 3m / 5m
(アクチュエータに付属)
P155参照
アクチュエータ　RCP2シリーズ
ロータリタイプ　RCP2-RT
(小型ロータリは下記参照)
グリッパタイプ　RCP2-GRS/GRM/GR3□□
モータ・エンコーダー体型ケーブル
〈型式CB-RPSEP-MPA□□□〉
標準1m / 3m / 5m
(アクチュエータに付属)
P156参照
モータ・エンコーダー体型ケーブル
〈型式CB-PCS-MPA□□□〉
標準1m / 3m / 5m
(アクチュエータに付属)
P155参照
RCP2小型ロータリ
(RCP2-RTBS/RTBSL/
RTCS/RTCSL)
※上記機種の場合は
ケーブルが専用になります。
モータ・エンコーダー体型ケーブル
〈型式CB-APSEP-MPA□□□〉
標準1m / 3m / 5m
(アクチュエータに付属)
P155参照
アクチュエータ　RCP3シリーズ
RCP2-GRSS/GRLS/GRST
RCP2-SRA4R/SRGS4R/SRGD4R

システム構成

〈ASEP〉


PLC
パソコン対応ソフト
P153参照
RS232接続版
〈型式RCM-101-MW〉
USB接続版
〈型式RCM-101-USB〉
※ケーブルはパソコン
ソフトに付属
※Ver.7.00.01.00より古い
バージョンは、SEPコント
ローラには使用出来ません。
□CON/R□CON/□SEP
兼用パネルティーチング
P151参照
〈型式CON-PTA/CON-PDA/CON-PGA〉
SEP専用パネルティーチング
〈型式SEP-PT〉
フィールドネットワーク
DeviceNet/CC-Link/ProfiBus
PIOケーブル
〈型式CB-APSEP-PIO020〉(標準)
〈型式CB-APSEPW-PIO020〉(防塵用)
標準2m
(コントローラに付属)
P156参照
DC24V電源
〈型式PS-241(100V入力)〉
〈型式PS-242(200V入力)〉
5m
標準0.5m
〈ACON/RACON/ASEL〉
SEPコントローラ用アブソバッテリユニット
(簡易アブソリュートタイプに付属)
〈型式SEP-ABU〉(標準)
〈型式SEP-ABU-W〉(防塵用)
P154参照
モータ・エンコーダー体型ケーブル
〈型式CB-ASEP-MPA□□□〉
標準1m / 3m / 5m
(アクチュエータに付属)
P155参照
アクチュエータ　RCAシリーズ
モータ・エンコーダー体型ケーブル
〈型式CB-APSEP-MPA□□□〉
標準1m / 3m / 5m
(アクチュエータに付属)
P155参照
モータ・エンコーダー体型ケーブル
〈型式CB-ACS-MPA□□□〉
標準1m / 3m / 5m
(アクチュエータに付属)
P156参照
アクチュエータ　RCA2/RCLシリーズ

動作パターン説明

SEPコントローラは下記のとおり6種類の動作パターンを選択して動作することが出来ます。
また動作パターン0～2は、電磁弁のシングルソレノイド／ダブルソレノイド両方の信号形態に対応可能です。

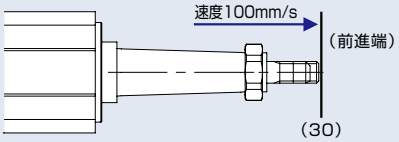
動作パターン番号		0		1		2		3	4	5
動作パターン名		標準2点間移動		移動速度変更		ポジションデータ変更		2入力3点間移動	3入力3点間移動	連続往復運転
機能		2点間移動		2点間移動		2点間移動		3点間移動	3点間移動	2点間連続移動
		押付け動作		押付け動作		押付け動作		押付け動作	押付け動作	押付け動作
		–		移動時速度変更		移動位置データ変更		–	–	–
対応ソレノイド方式		シングル	ダブル	シングル	ダブル	シングル	ダブル	–	–	–
入力	0	移動信号	移動信号1	移動信号	移動信号1	移動信号	移動信号1	移動信号1	後退端移動信号	連続運転信号
	1	一時停止信号	移動信号2	一時停止信号	移動信号2	一時停止信号	移動信号2	移動信号2	前進端移動信号	一時停止信号
	2	–（リセット信号）		移動速度切替え信号（リセット信号）		目標位置切替え信号（リセット信号）		–（リセット信号）	中間点移動指令信号（リセット信号）	–（リセット信号）
	3	–／サーボON信号		–／サーボON信号		–／サーボON信号		–／サーボON信号	–／サーボON信号	–／サーボON信号
出力	0	後退端位置出力信号		後退端位置出力信号		後退端位置出力信号		後退端位置出力信号	後退端位置出力信号	後退端位置出力信号
	1	前進端位置出力信号		前進端位置出力信号		前進端位置出力信号		前進端位置出力信号	前進端位置出力信号	前進端位置出力信号
	2	原点復帰完了信号／サーボON出力信号		原点復帰完了信号／サーボON出力信号		原点復帰完了信号／サーボON出力信号		中間点位置出力信号	中間点位置出力信号	原点復帰完了信号／サーボON出力信号
	3	アラーム出力信号／サーボON出力信号		アラーム出力信号／サーボON出力信号		アラーム出力信号／サーボON出力信号		アラーム出力信号／サーボON出力信号	アラーム出力信号／サーボON出力信号	アラーム出力信号／サーボON出力信号

※上記信号の内容については、コントローラ取説をご参照下さい。（弊社ホームページからダウンロード出来ます。）

動作パターン0（標準2点間移動）

前進端と後退端の2点間の移動を行う動作パターンです。
前進端及び後退端の位置は数値で自由に設定可能です。（オプションのタッチパネルティーチングを使用してコントローラに入力）
ロッド及びスライダが指定した位置に移動する「位置決め動作」と、ロッドをワーク等に押付ける「押し付け動作」の2つの動作が可能です。

位置決め動作（シングルソレノイド）

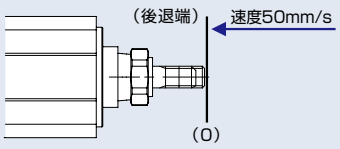


前進端位置データ	
位置	30
速度	100
押付け力	–
幅	–

入力信号

入力0	ON
入力1	–
入力2	–
入力3	–

入力0をONすると
前進端（座標値30mm）に
速度100mm/sで移動します。



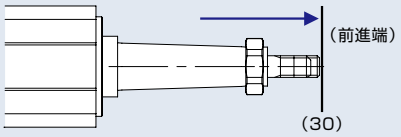
後退端位置データ	
位置	0
速度	50
押付け力	–
幅	–

入力信号

入力0	OFF
入力1	–
入力2	–
入力3	–

入力0をOFFすると
後退端（座標値0mm）に
速度50mm/sで戻ります。

位置決め動作（ダブルソレノイド）

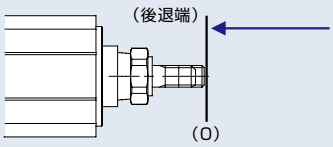


前進端位置データ	
位置	30
速度	100
押付け力	–
幅	–

入力信号

入力0	OFF
入力1	ON
入力2	–
入力3	–

入力1をON／入力0をOFFすると
前進端（座標値30mm）に
速度100mm/sで移動します。



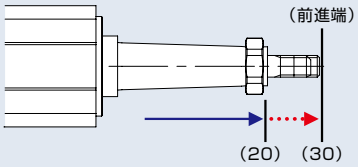
後退端位置データ	
位置	0
速度	50
押付け力	–
幅	–

入力信号

入力0	ON
入力1	OFF
入力2	–
入力3	–

入力0をON／入力1をOFFすると
後退端（座標値0mm）に
速度50mm/sで戻ります。

押付け動作（シングルソレノイド）



前進端位置データ	
位置	30
速度	100
押付け力	50
幅	10

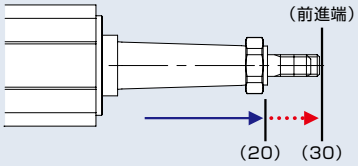
入力信号

入力0	ON
入力1	–
入力2	–
入力3	–

入力0をONすると
20mmの位置まで速度100mm/sで移動し
20mmの位置から30mmの位置まで
低速で押付け動作を開始

※押付け動作は、コントローラのポジションデータの
押付け力に数値が入っている場合に動作を行います。
（押付け力に数値が入っていない時は位置決め動作になります）

押付け動作の場合（ダブルソレノイド）



前進端位置データ	
位置	30
速度	100
押付け力	50
幅	10

入力信号

入力0	OFF
入力1	ON
入力2	–
入力3	–

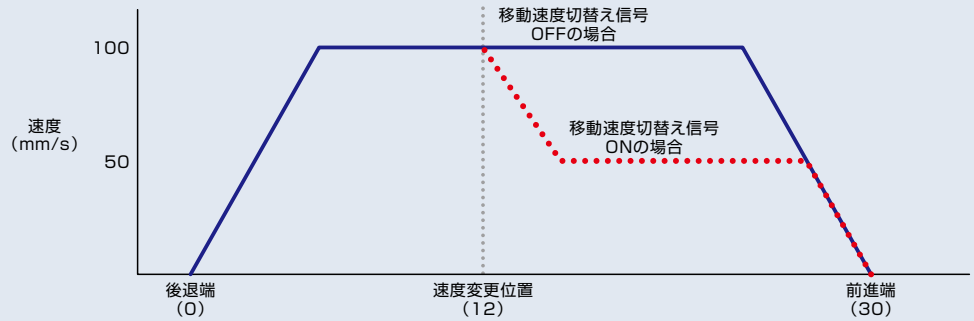
入力1をON/入力0をOFFすると
20mmの位置まで速度100mm/sで移動し
20mmの位置から30mmの位置まで
低速で押付け動作を開始

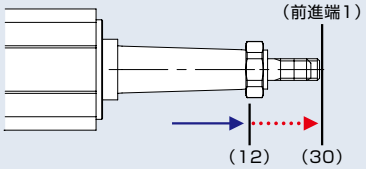
※押付け動作は、コントローラのポジションデータの
押付け力に数値が入っている場合に動作を行います。
（押付け力に数値が入っていない時は位置決め動作になります）

動作パターン1（移動速度変更）

前進端と後退端の2点間の移動を行う動作パターンです。
移動速度を2段階に変更することが可能です。（スピードアップ/スピードダウン両方可能）
速度の切り替えは速度変更位置を座標値で指定し、その位置を通過後速度が変更されます。

（シングルソレノイド）





入力信号

入力0	ON
入力1	–
入力2	ON
入力3	–

入力2をONしながら入力0をONすると途中まで設定速度で移動し、速度変更位置通過後、変更速度になります。
入力2番をONしない場合は速度変更は行われません。

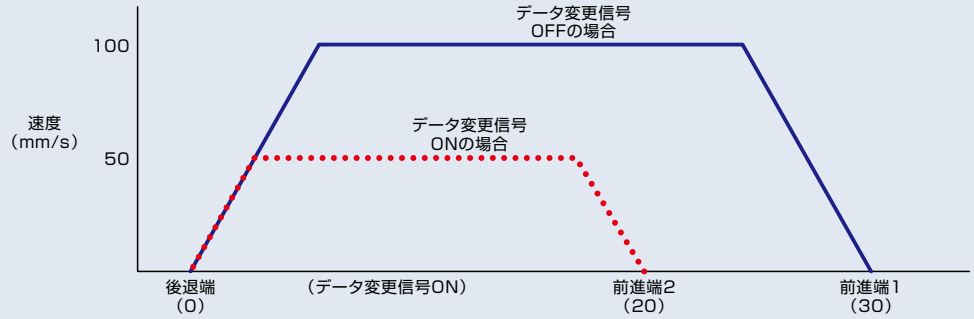
後退端位置データ	
位置	0
速度	50
速度変更位置	12
変更速度	100
押付け力	–
幅	–

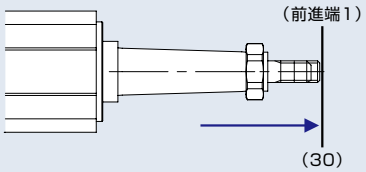
前進端位置データ	
位置	30
速度	100
速度変更位置	12
変更速度	50
押付け力	–
幅	–

動作パターン2（ポジションデータ変更）

前進端と後退端の2点間の移動を行う動作パターンです。
前進端と後退端の位置、速度、押付け力、押付け幅を2種類設定出来ます。
2種類のデータの切り替えは、入力2の目標位置切替え信号がONかOFFかで切り替わります。

（シングルソレノイド）

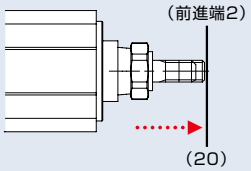




入力信号

入力0	ON
入力1	–
入力2	ON
入力3	–

入力2（データ変更信号）がOFFの状態で入力0をONすると、前進端位置データ1で設定された位置（30）、速度（100）で移動を行います。
入力2がONの状態で入力0をONにすると、移動は前進端位置データ2で設定された位置（20）、速度（50）に変更されます。
入力2がOFF状態で移動を開始し、移動途中で入力2をONした場合は、その時点から移動位置、速度が変更になります。



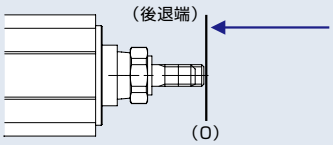
前進端位置データ1	
位置	30
速度	100
押付け力	–
幅	–

前進端位置データ2	
位置	20
速度	50
押付け力	–
幅	–

動作パターン3（2入力3点間移動）

前進端と後退端、中間点の3点間の移動を行う動作パターンです。
移動位置の切り替えは、入力0と入力1の2つの信号の組み合わせで決定します。

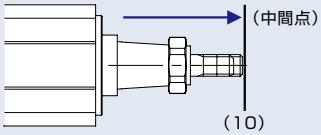
位置決め動作



入力信号

入力0	ON
入力1	OFF
入力2	–
入力3	–

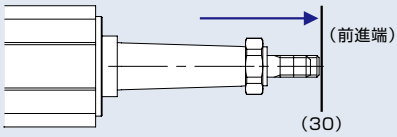
入力0だけをONすると
後退端に設定した速度で
移動します。



入力信号

入力0	ON
入力1	ON
入力2	–
入力3	–

入力0と1の両方をONすると
中間点に設定した速度で
移動します。



入力信号

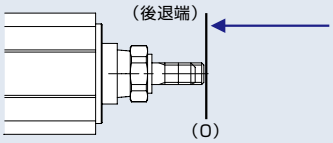
入力0	OFF
入力1	ON
入力2	–
入力3	–

入力1だけをONすると
前進端に設定した速度で
移動します。

動作パターン4（3入力3点間移動）

前進端と後退端、中間点の3点間の移動を行う動作パターンです。
移動位置の切り替えは、入力0（後退端移動指令）と入力1（前進端移動指令）と入力2（中間点移動指令）の
3つの信号で決定します。

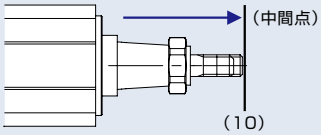
位置決め動作



入力信号

入力0	ON
入力1	OFF
入力2	OFF
入力3	–

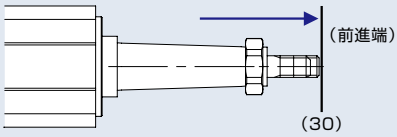
入力0をONすると
後退端に設定した速度で
移動します。



入力信号

入力0	OFF
入力1	OFF
入力2	ON
入力3	–

入力2をONすると
中間点に設定した速度で
移動します。



入力信号

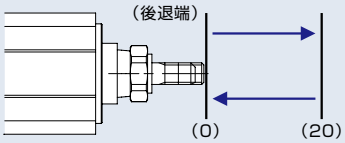
入力0	OFF
入力1	ON
入力2	OFF
入力3	–

入力1をONすると
前進端に設定した速度で
移動します。

動作パターン5（連続往復運転）

前進端と後退端2点間の連続往復運転を行う動作パターンです。
入力0（連続運転信号）をONすると、設定された2点間を連続で移動します。
動作中入力0をOFFした場合は、移動先の位置に到達後停止します。

位置決め動作



入力信号

入力0	ON
入力1	–
入力2	–
入力3	–

入力0をONすると
前進端と後退端に設定した速度で
連続移動します。

コントローラ

I/O 信号表

ピン No.	ケーブル色	動作パターン番号		0		1		2		3	4	5
		動作パターン名		標準2点間移動		移動速度変更		ポジションデータ変更		2入力3点間移動	3入力3点間移動	連続往復運転
		ソレノイド種類		シングル	ダブル	シングル	ダブル	シングル	ダブル	—	—	—
1	茶	COM		24V		24V		24V		24V	24V	24V
2	赤	COM		0V		0V		0V		0V	0V	0V
3	橙	入力	0	STO	STO	STO	STO	STO	STO	STO	STO	ASTR
4	黄	入力	1	*STP	ST1(−)	*STP	ST1(−)	*STP	ST1(−)	ST1	ST1(−)	−/*STP
5	緑	入力	2	−(RES)		SPDC(RES)		CN1(RES)		−(RES)	ST2(RES)	−(RES)
6	青	入力	3	−/SON		−/SON		−/SON		−/SON	−/SON	−/SON
7	紫	出力	0	LS0/PE0		LS0/PE0		LS0/PE0		LS0/PE0	LS0/PE0	LS0/PE0
8	灰	出力	1	LS1/PE1		LS1/PE1		LS1/PE1		LS1/PE1	LS1/PE1	LS1/PE1
9	白	出力	2	HEND/SV		HEND/SV		HEND/SV		LS2/PE2	LS2/PE2	HEND/SV
10	黒	出力	3	*ALM/SV		*ALM/SV		*ALM/SV		*ALM/SV	*ALM/SV	*ALM/SV

※上記*印の信号は、常時ONで動作時にOFFとなります。

仕様表

項目		仕様			
コントローラタイプ		PSEP		ASEP	
		C	CW	C	CW
接続アクチュエータ		RCP2/RCP3シリーズアクチュエータ		RCA/RCA2/RCLシリーズアクチュエータ	
制御軸数		1軸			
動作方式		ポジショナータイプ			
位置決め点数		2点/3点(4点 ※2)			
バックアップメモリー		EEPROM			
I/Oコネクタ		10ピンコネクタ			
I/O点数		入力4点/出力4点			
I/O用電源		外部供給DC24V±10%			
シリアル通信		RS485 1ch			
周辺機器通信ケーブル		CB-APSEP-PIO□□□	CB-APSEPW-PIO□□□	CB-APSEP-PIO□□□	CB-APSEPW-PIO□□□
位置検出方式		インクリメンタルエンコーダ(アブソバッテリユニット装着により簡易的なアブソリュート仕様が可能 ※3)			
モータ・エンコーダケーブル	RCP2接続用	CB-PSEP-MPA□□□		(接続不可)	
	RCA接続用	(接続不可)		CB−ASEP−MPA□□□	
	RCP3/RCA2接続用	CB-APSEP-MPA□□□			
	RCP2小型ロータリ接続用	CB−RPSEP−MPA□□□		(接続不可)	
入力電源		DC24V±10%			
制御電源容量		0.5A(簡易アブソリュート仕様の場合は0.8A)			

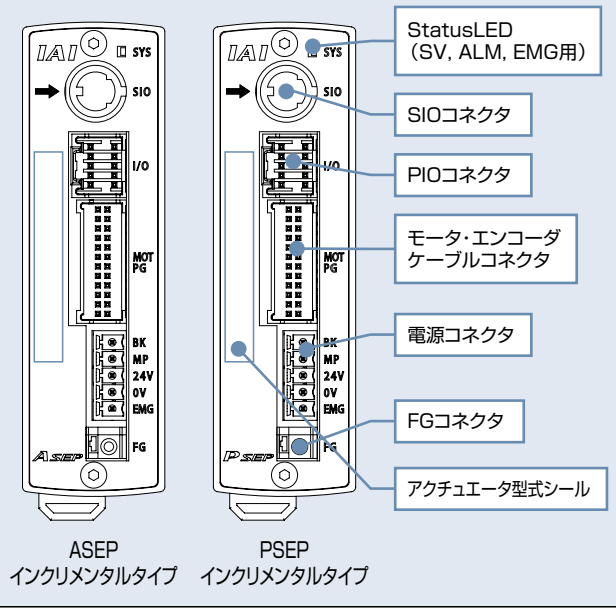
モータ電源容量	モータサイズ	定格	最大(※4)	モータW数	定格	最大 省電力(※5)	最大 標準(※6) 高加減速
	20P	0.4A	2.0A	2W	0.8A	設定無し	4.6A
	28P	0.4A	2.0A	5W	1.0A	設定無し	6.4A
	35P	1.2A	2.0A	10W(RCL用)	1.3A	設定無し	6.4A
	42P	1.2A	2.0A	10W(RCA/RCA2用)	1.3A	2.5A	4.4A
	56P	1.2A	2.0A	20W	1.3A	2.5A	4.4A
	−	−	−	20W(20Sモータ用)	1.7A	3.4A	5.1A
	−	−	−	30W	1.3A	2.2A	4.4A

突入電流(※1)	Max10A			
発熱量	8.4W		9.6W	
絶縁耐圧	DC500V 1MΩ			
耐振動	XYZ各方向 10〜57Hz 片側幅0.035mm(連続)、0.075mm(断続) 58〜150Hz 4.9m/S²(連続)、9.8m/S²(断続)			
使用周辺温度	0〜40℃			
使用周辺湿度	10〜85%RH (結露無きこと)			
使用周辺雰囲気	腐食性ガスなきこと			
保護等級	IP20	IP53(※7)	IP20	IP53(※7)
質量	約130g	約160g	約130g	約160g

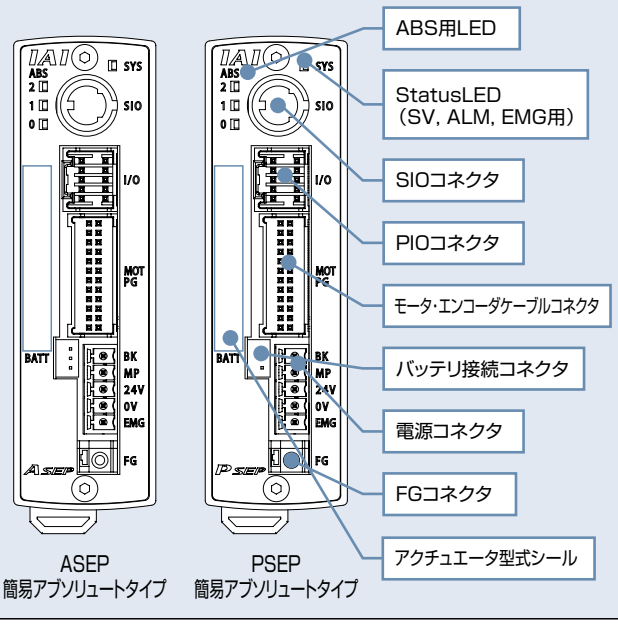
(※1) 突入電流は、電源投入後、約1〜2msの間に定格電流の5〜12倍程度の電流が流れます。突入電流は電源ラインのインピーダンスにより変わりますのでご注意下さい。
(※2) 「ポジションデータ変更」の動作パターン時に、前進端と後退端に2つずつポジションデータを設定した場合です。
(※3) リニアサーボタイプには簡易アブソリュートタイプのコントローラは使用出来ません。
(※4) 電源投入後、励磁検出動作を行います。その場合、電流は最大となります。(通常100ms)
但し、モータ駆動電源を遮断後、再びモータ駆動電源を入れた場合は、約6.0Aの電流が流れます。(約1〜2ms)
(※5) 磁極検出中や衝突・拘束時に電流が最大になります。最長時間は磁極検出中で10秒程度、上記電流を必要とします。
(※6) 加減速中や衝突・拘束時に電流が最大になります。最長時間は衝突・拘束時で過負荷検出までの時間中、上記電流を必要とします。
(※7) 下面部は除く。

各部名称

ASEP、PSEP　インクリメンタルタイプ

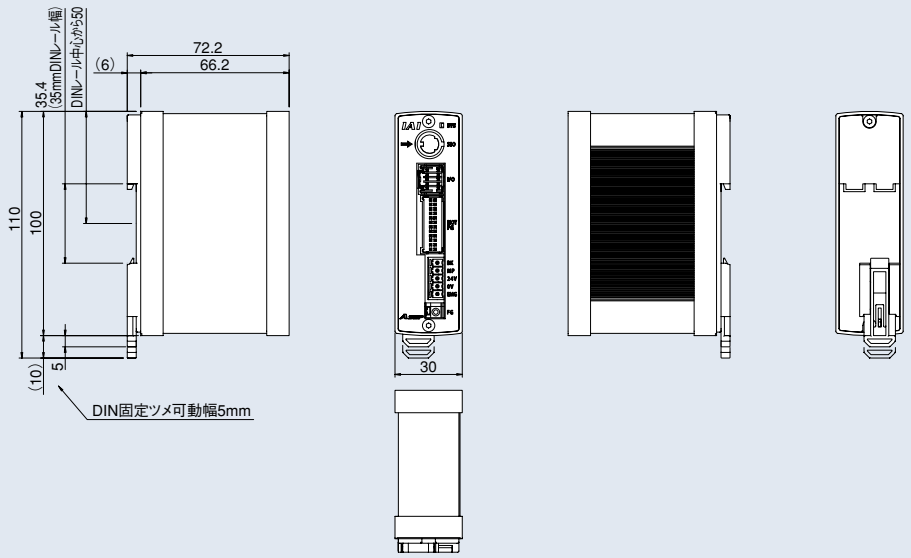


ASEP、PSEP　簡易アブソリュートタイプ

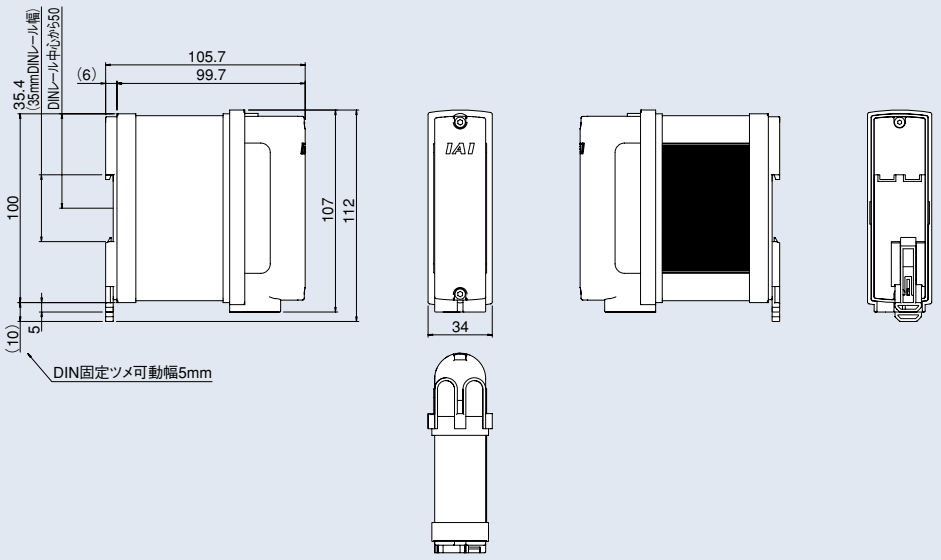


外形寸法

標準タイプ



防塵タイプ



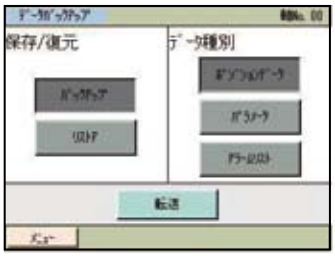
オプション

ポジションコントローラ用タッチパネルティーチング CON-PTA

タッチパネルによる分かりやすい対話型メニュー画面により好評のCON−PTシリーズをベースに、ERC3シリーズコントローラの各種機能に対応した新型データ入力機です。

1. 画面のカラー化により視認性が向上。
2. ERC3シリーズのスマートチューニング、メンテナンス情報の確認・入力に対応。
3. SDメモリカードにポジション、パラメータ等のデータの保存が可能。
4. 本体に時計機能を内蔵し、SDメモリカードへのデータ保存日時等が記録可能。

CON−PTA

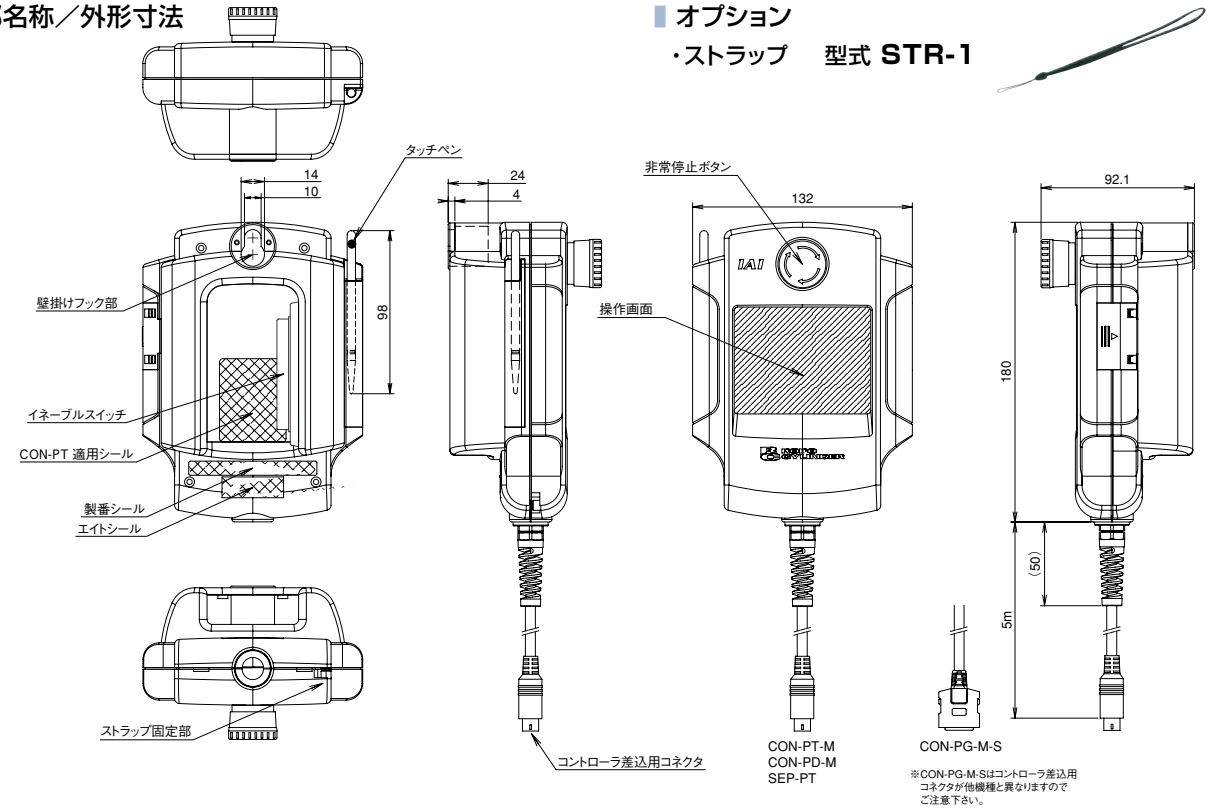


型式／仕様／標準価格

項　目		内　容		
型　式	日本語版	**CON-PTA-C**	**CON-PDA-C**	**CON-PGA-C-S**
	英語版	**CON-PTA-C-ENG**	**CON-PDA-C-ENG**	**CON-PGA-C-S-ENG**
種　類		標準タイプ	イネーブルスイッチ付タイプ	安全カテゴリ対応タイプ
接続可能コントローラ		ACON／PCON／SCON／ERC2(※1)／ERC3／RACON／RPCON／ASEP／PSEP／AMEC／PMEC		
3ポジションイネーブルスイッチ		×	○	○
機　能		位置データ入力・編集／移動機能(設定位置移動、ジョグ・インチング)／パラメータ編集／モニタ(現在位置、現在速度、入出力信号、アラームコード、アラーム発生時間)／外部SDメモリカードにデータ保存・読込み (※3)(ポジションデータパラメータ、アラームリスト)／スマートチューニング／メンテナンス情報(通算移動回数、通算移動距離、等)		
表示 (※2)		65536色(16ビットカラー)　白色LEDバックライト		
使用周囲温度・湿度		0～40℃　・　85%RH以下(ただし結露なきこと)		
耐環境性		IP40相当		
質量		約570g	約600g	
ケーブル長		5m		
付属品		タッチペン	タッチペン	タッチペン　TPアダプタ(型式RCB-LB-TG) ダミープラグ(型式DP-4) コントローラ接続ケーブル(型式CB-CON-LB005)
標準価格		−	−	−

※1 ERC2は製番シールに4904以降の刻印があるもののみ接続可能　　※2 使用フォント 株式会社リムコーポレーション製 日本語ビットマップフォント(書体:ゴシック)
※3 SDメモリカードはお客様にてご用意願います。対応SDメモリカードは、東芝製SD/SDHC、メモリ容量1GB～8GBになります。

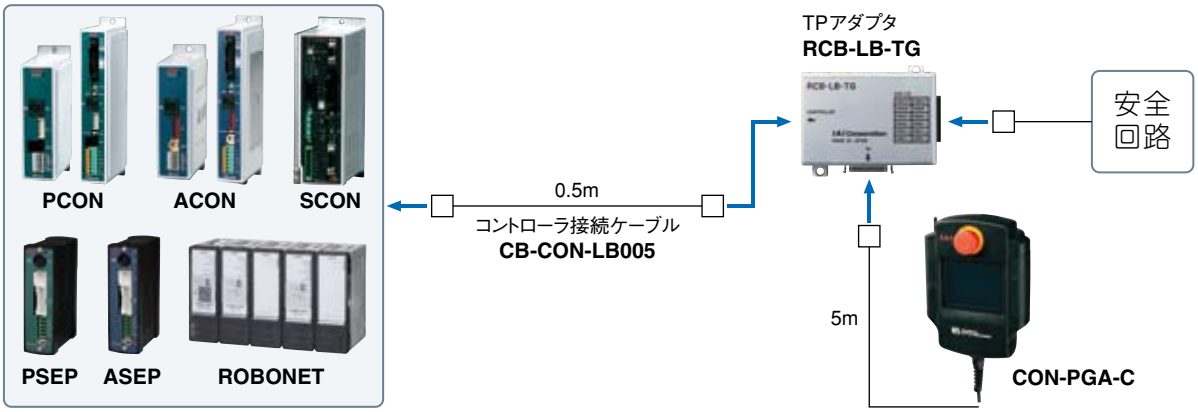
各部名称／外形寸法



オプション

・ストラップ　型式 **STR-1**

CON-PGA-C-S配線図



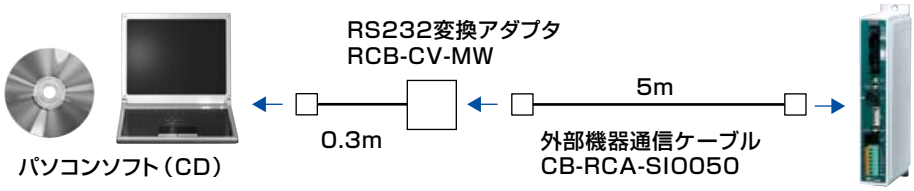
オプション

パソコン対応ソフト（Windows専用）

特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。
調整に必要な機能の充実により、立上げ時間短縮に貢献します。

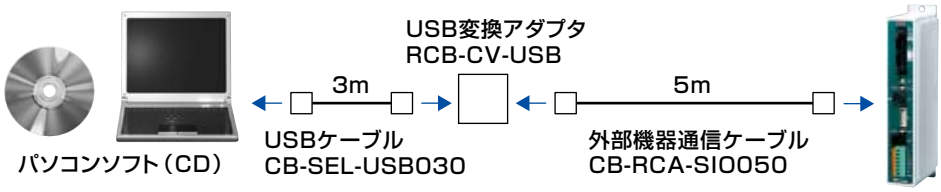
型式 **RCM-101-MW**
（外部機器通信ケーブル+RS232変換ユニット付き）

構成



型式 **RCM-101-USB**
（外部機器通信ケーブル+USB変換アダプタ+USBケーブル付き）

構成



SEP コントローラ用アブソバッテリユニット

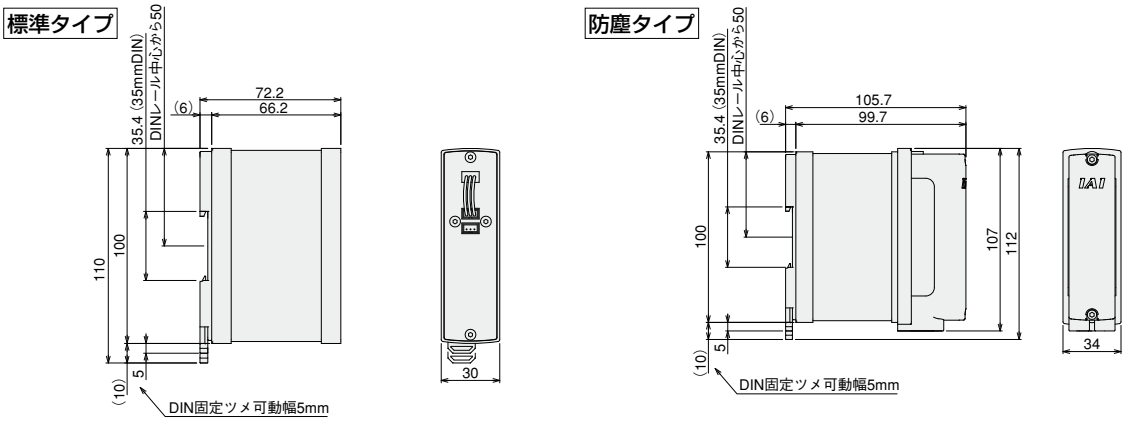
内容　PSEP/ASEP簡易アブソリュートタイプ付属品。
現在位置データをバッテリでバックアップする為のバッテリユニットです。

型式　**SEP-ABU**（標準タイプ）
SEP-ABU-W（防塵タイプ）

仕様

項　目	仕　様			
使用周囲温度、湿度	0～40℃（20℃程度が望ましい）、95%RH以下（結露無きこと）			
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと			
アブソバッテリ（※1）	型式:AB-7（Ni-MH電池/寿命約3年）			
コントローラ・アブソバッテリユニット間接続ケーブル（※1）	型式:CB-APSEP-AB005（長さ0.5m）			
質量	標準タイプ：約230g／防塵タイプ：約260g			
データ保持中エンコーダ許容回転数（※2）	800rpm	400rpm	200rpm	100rpm
位置データ保持時間（※2）	120h	240h	360h	480h

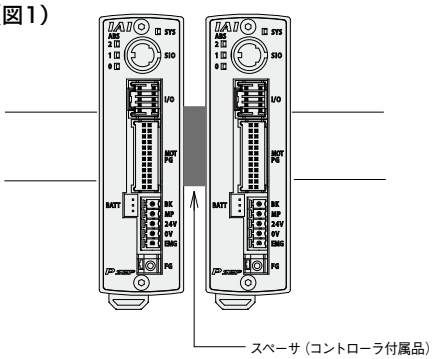
（※1）アブソバッテリユニットには、アブソバッテリとコントローラ・アブソバッテリユニット間接続ケーブルが付属されます。
（※2）位置データ保持時間は、データ保持中のエンコーダ許容回転数の設定値によって変化します。
（800rpm→120h、400rpm→240h、200rpm→360h、100rpm→480h）



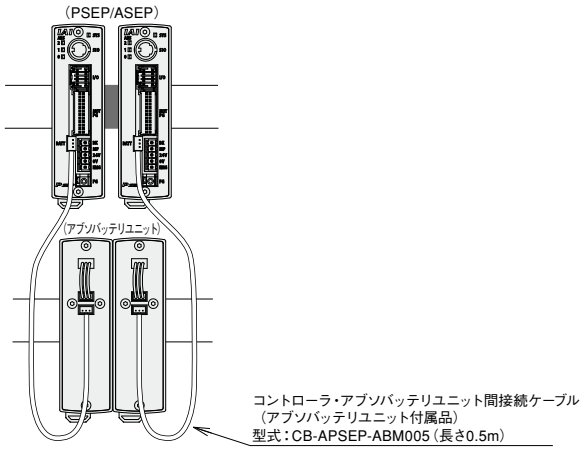
コントローラ及びオプションに関する注意点

・コントローラをDINレールに取り付ける場合は、放熱対策としてコントローラ同士を密着しないよう付属のスペーサを入れて取り付けて下さい。（図1参照）
・アブソバッテリユニットとコントローラを取り付ける場合は、コントローラの下側にアブソバッテリユニットを配置して下さい。（図2参照）
スペースの関係で下側に配置出来ない場合は、アブソバッテリユニットの周囲温度が40℃以下となる様に設置して下さい。

（図1）



（図2）



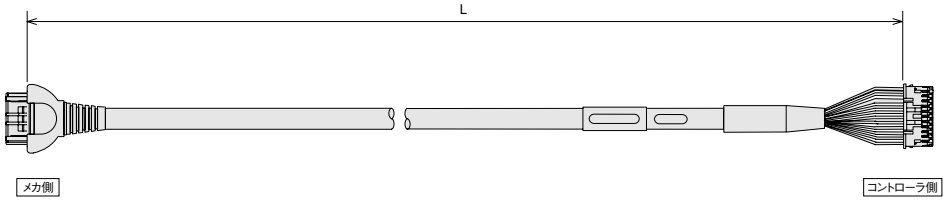
メンテナンス部品

製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

〔RCP3/RCA2/RCL〕-〔PSEP/ASEP〕間接続用モータ・エンコーダー体型ケーブル

型式　**CB-APSEP-MPA□□□**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 20m まで対応
例）080=8m



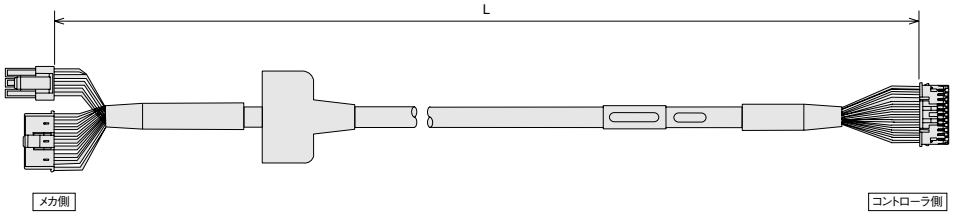
最小曲げR　r=68mm以上（可動使用の場合）

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
A1	[PCON] (ACON)	
B1	黒 [ΦA] (U)	1
A2	白 [VMM] (V)	2
B2	茶 [Φ/A] (W)	5
A3	緑 [ΦB] (-)	3
B3	黄 [VMM] (-)	4
A4	赤 [Φ/B] (-)	6
B4	橙 [LS+] (BK+)	7
A6	灰 [LS-] (BK-)	8
B6	白 [-] (A+)	11
A7	黄 [-] (A-)	12
B7	赤 [A+] (B+)	13
A8	緑 [A-] (B-)	14
B8	黒 [B+] (Z+)	15
A5	茶 [B-] (Z-)	16
B5	黒（識別テープ）[BK+] (LS+)	9
A9	茶（識別テープ）[BK-] (LS-)	10
B9	緑（識別テープ）[GNDLS] (GNDLS)	20
A10	赤（識別テープ）[VPS] (VPS)	18
B10	白（識別テープ）[VCC] (VCC)	17
A11	黄（識別テープ）[GND] (GND)	19
B11	NC	21
	シールド [FG] (FG)	24
	NC	22
	NC	23

〔RCP2〕-〔PSEP〕間接続用モータ・エンコーダー体型ケーブル

型式　**CB-PSEP-MPA□□□**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 20m まで対応
例）080=8m



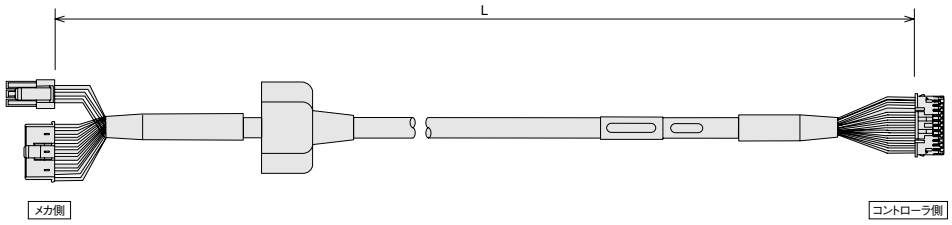
最小曲げR　r=68mm以上（可動使用の場合）

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
1	黒[ΦA]	1
2	白[VMM]	2
4	赤[ΦB]	3
5	緑[VMM]	4
3	茶[Φ/A]	5
6	黄[Φ/B]	6
16	橙[BK+]	9
17	灰[BK-]	10
5	NC	11
6	NC	12
13	黒[LS+]	7
14	茶[LS-]	8
1	白[A+]	13
2	黄[A-]	14
3	赤[B+]	15
4	緑[B-]	16
10	白（識別テープ）[VCC]	17
11	黄（識別テープ）[VPS]	18
9	赤（識別テープ）[GND]	19
12	緑（識別テープ）[（予備）]	20
15	NC	21
7	NC	22
8	NC	23
18	シールド[FG]	24

〔RCA〕-〔ASEP〕間接続用モータ・エンコーダー体型ケーブル

型式　**CB-ASEP-MPA□□□**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 20m まで対応
例）080=8m



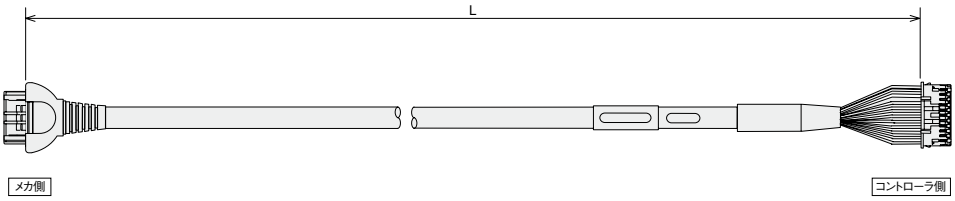
最小曲げR　r=68mm以上（可動使用の場合）

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
1	赤[U]	1
2	黄[V]	2
	NC	3
	NC	4
3	黒[W]	5
	NC	6
18	橙[BK+]	7
17	灰[BK-]	8
7	黒[LS+]	9
16	茶[LS-]	10
1	白[A+]	11
2	黄[A-]	12
3	赤[B+]	13
4	緑[B-]	14
10	黒（識別テープ）[Z+]	15
11	茶（識別テープ）[Z-]	16
14	白（識別テープ）[VCC]	17
13	黄（識別テープ）[VPS]	18
15	赤（識別テープ）[GND]	19
6	緑（識別テープ）[（予備）]	20
5	NC	21
8	NC	22
12	NC	23
9	シールド[FG]	24

〔RCP2 小型ロータリ〕-〔PSEP〕間接続用モータ・エンコーダー一体型ケーブル

型式　CB-RPSEP-MPA□□□

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 20m まで対応
例）080=8m



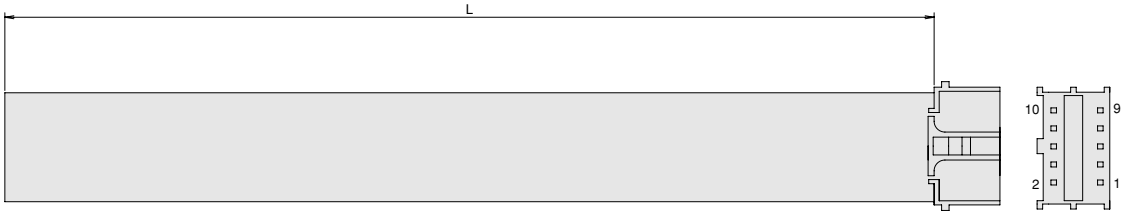
最小曲げR　r=68mm以上（可動使用の場合）

メカ側 端子番号		コントローラ側 端子番号
A1	黒[ΦA]	1
B1	白[VMM]	2
A2	茶[Φ/A]	5
B2	緑[ΦB]	3
A3	黄[VMM]	4
B3	赤[Φ/B]	6
A6	橙[LS+]	7
B6	灰[LS-]	8
A7	赤[A+]	13
B7	緑[A-]	14
A8	黒[B+]	15
B8	茶[B-]	16
A4	NC	7
B4	NC	8
A5	黒（識別テープ）[BK+]	9
B5	茶（識別テープ）[BK-]	10
A9	緑（識別テープ）[GNDLS]	20
B9	赤（識別テープ）[VPS]	18
A10	白（識別テープ）[VCC]	17
B10	黄（識別テープ）[GND]	19
A11	NC	21
B11	シールド[FG](FG)	24
	NC	22
	NC	23

PSEP-C/ASEP-C 用 I/O ケーブル

型式　CB-APSEP-PIO□□□

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応
例）080=8m



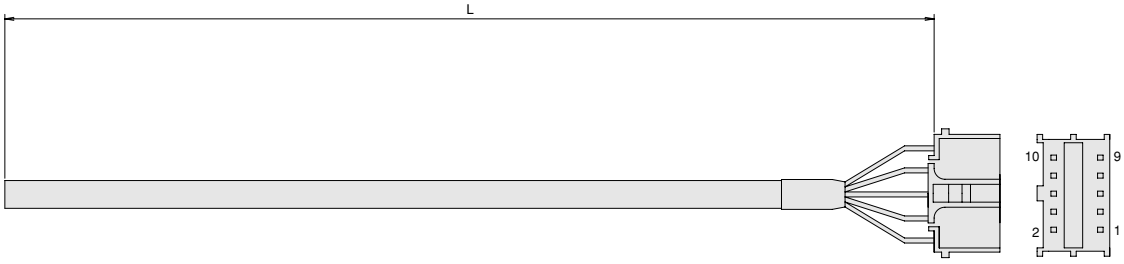
51353-1000（MOLEX）

No.	信号	色	配　線
1	24V	茶	フラットケーブル（圧着）
2	0V	赤	
3	IN0	ダイダイ	
4	IN1	黄	
5	IN2	緑	
6	IN3	青	
7	OUT0	紫	
8	OUT1	灰	
9	OUT2	白	
10	OUT3	黒	

PSEP-CW/ASEP-CW 用 I/O ケーブル

型式　CB-APSEPW-PIO□□□

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応
例）080=8m



51353-1000（MOLEX）

No.	信号	色	配　線
1	24V	茶	ケーブル（圧着）
2	0V	茶-白	
3	IN0	赤	
4	IN1	赤-白	
5	IN2	黄	
6	IN3	黄-白	
7	OUT0	緑	
8	OUT1	緑-白	
9	OUT2	黒	
10	OUT3	黒-白	

SCON-CA

RCS2/RCS3/ 単軸ロボット / リニアサーボアクチュエーター用
ポジションコントローラ

特 長

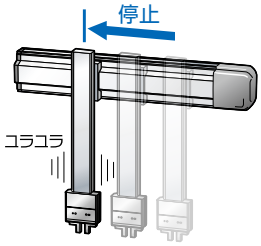
1 主要なフィールドネットワークに対応〈オプション機能〉

DeviceNet、CC-Link(※1)、PROFIBUS-DPに加えて、MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、EtherNet/IPにも直接接続が可能になりました。またフィールドネットワーク経由で直接座標値を数値で指定しての動作が可能になりました。
(※1)CC-LinkはリモートI/Oからリモートデバイスに変更

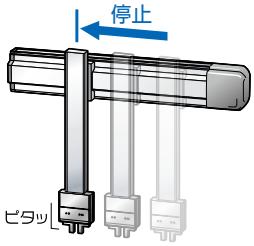
CC-Link　CompoNet　EtherCAT　EtherNet/IP

2 制振制御機能装備〈標準機能〉

アクチュエータのスライダ移動時に、スライダに装着したワークの振れ(振動)を抑える制振制御機能が追加されました。振動収束の待ち時間が短縮され、サイクルタイムの短縮が可能になります。



制振制御無し
停止後に振動があります。



制振制御有り
停止後の振動がほとんどありません。

3 移動回数及び走行距離積算機能によりメンテナンスのタイミング確認が可能〈標準機能〉

アクチュエータが移動した回数及び走行距離を積算してコントローラに記録し、予め設定した回数及び距離を超えると信号を外部に出力します。これによりグリスアップや定期点検のタイミングを確認することができます。

4 カレンダ機能によりアラーム発生時刻の保持が可能〈標準機能〉

時計機能の追加により、アラーム履歴が発生時間で表示されるためアラーム解析がしやすくなりました。
(時刻データの保持期間は10日間です)

SCON-CAコントローラ内容

機種一覧／価格

型式		SCON-CA								
外観										
I/O種類		標準仕様		ネットワーク接続仕様(オプション)						
I/O種類仕様		PIO接続仕様(※1)		DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様
I/O種類記号		NP/PN		DV	CC	PR	CN	ML	EC	EP
対応エンコーダ種類		インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル／アブソリュート						
標準価格	20～150W	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	200W	–	–							
	300～400W	–	–							
	600W	–	–							
	750W	–	–							
	750W(力制御用)	–	–							

(※1) パルス列で使用される場合は、インクリメンタルのみ使用可能です。

※ネットワーク接続仕様は、PIO及びパルス列での通信は出来ませんのでご注意下さい。

型　式

SCON – CA – □ □ □ – □ – □ – □

シリーズ　タイプ　モータ種類　エンコーダ種類　オプション　I/O種類　I/Oケーブル長　電源電圧

CA	高機能タイプ

HA	高加減速仕様

※高加減速仕様は、アクチュエーターが高加減速対応オプションを選択した場合のみ選択可能です。

1	単相AC100V
2	単相AC200V

12	12Wモータ
20	20Wモータ
30D	30Wモータ(RCS2用)
30R	30Wモータ(RS用)
60	60Wモータ
100	100Wモータ
100S	LSA-N10用
150	150Wモータ
200	200Wモータ
200S	LSA-S10H/N15用
300S	LSA-N19用
400	400Wモータ
600	600Wモータ
750	750Wモータ
750S	ロードセル付750W アクチュエータ用

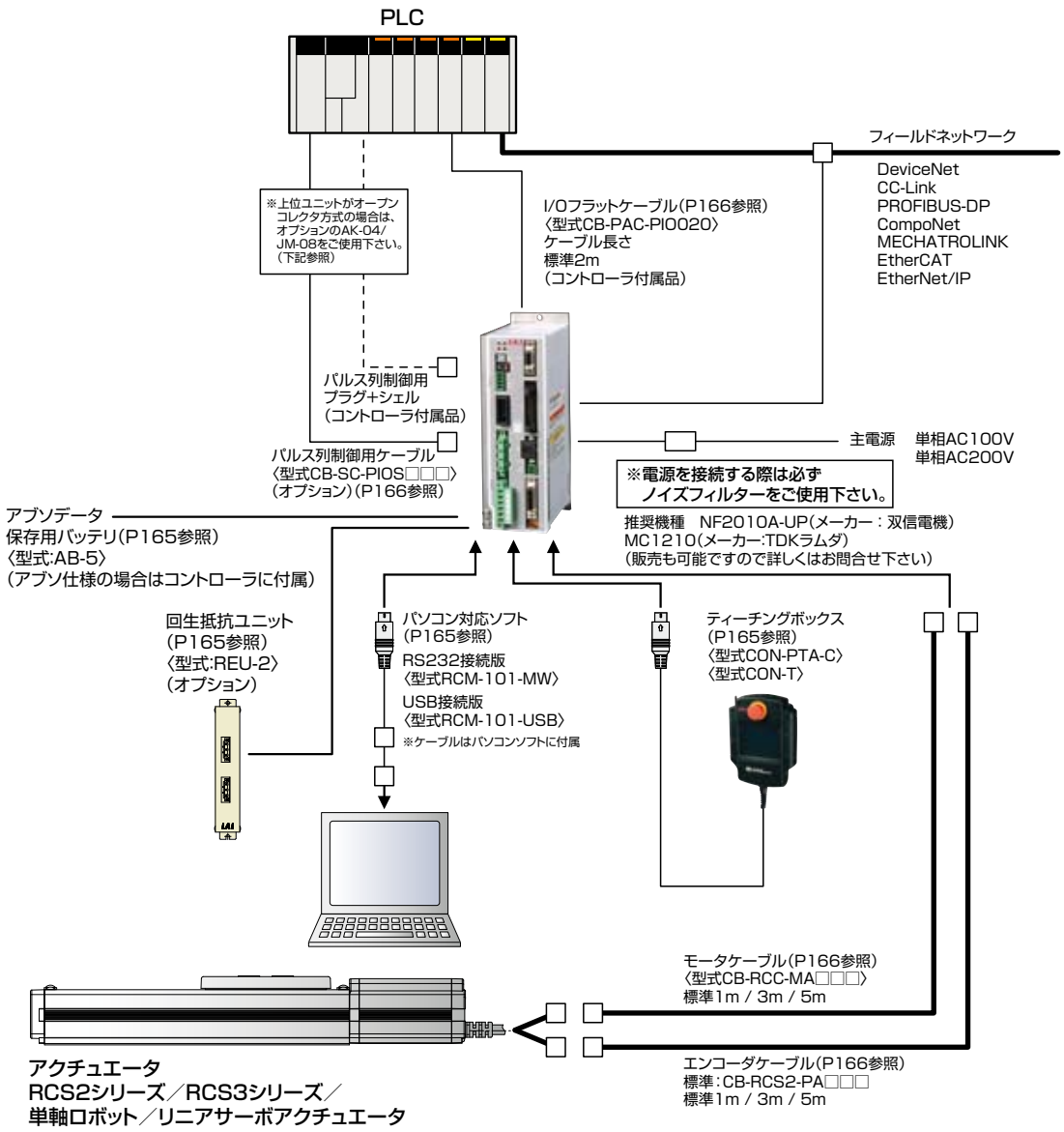
I	インクリメンタル
A	アブソリュート

NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
ML	MECHATROLINK接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※I/O種類でDV、CC、PR、CN、ML、EC、EPを選択された場合は、I/Oケーブル長は0を選択して下さい。

システム構成

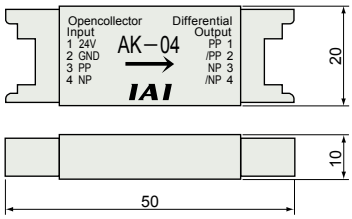


● パルス変換器：AK-04

オープンコレクタ仕様の指令パルスを差動方式に変換します。上位コントローラの出力パルスがオープンコレクタ仕様の場合、本変換器を使用してください。

仕様

項　目	仕　様
入力電源	DC24V±10%（Max.50mA）
入力パルス	オープンコレクタ（コレクタ電流 Max.12mA）
入力周波数	200kHz以下
出力パルス	差動出力（Max.10mA）（26C31相当）
質量	10g以下（ケーブルコネクタ含まず）
付属品	37104-3122-000L（e-CONコネクタ）2個 適合電線　AWG No.24～26

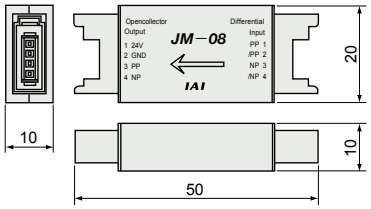


● パルス変換器：JM-08

差動方式のフィードバックパルスをオープンコレクタ仕様に変換します。上位コントローラのパルス入力がオープンコレクタ仕様の場合、本変換器を使用してください。

仕様

項　目	仕　様
入力電源	DC24V±10%（Max.50mA）
入力パルス	差動入力（Max.10mA）（RS422準拠）
入力周波数	500kHz以下
出力パルス	DC24Vオープンコレクタ（コレクタ電流 Max.25mA）
質量	10g以下（ケーブルコネクタ含まず）
付属品	37104-3122-000FL（e-CONコネクタ）2個 適合電線　AWG No.24～26



運転モード

本コントローラの制御方式は、ポジショナモードとパルス列制御モードの2種類から選択が可能です。
ポジショナモードは、コントローラに入力したポジションデータ（移動位置、速度、加速度、他）の番号を、外部からI/O（入出力信号）で指定して動作が可能です。
またポジショナモードはパラメータにより8種類の運転モードを選択することが出来ます。
パルス列制御モードは、外部のパルス発生器から送られたパルスにて移動量、速度、加速度、等を制御することが可能です。

モード		位置決め点数	特　長
ポジショナモード	位置決めモード	64点	工場出荷時設定の標準モードです。 移動したいポジションの番号を外部から指定して動作します。
	教示モード	64点	外部信号でスライダ（ロッド）を移動し、停止位置をポジションデータとして登録可能なモードです。
	256点モード	256点	位置決めモードの位置決め点数を256点に拡大したモードです。
	512点モード	512点	位置決めモードの位置決め点数を512点に拡大したモードです。
	電磁弁モード1	7点	エアシリンダの電磁弁と同様、信号のON／OFFだけで移動が可能なモードです。
	電磁弁モード2	3点	電磁弁モードで、出力信号をエアシリンダのオートスイッチと同じにしたモードです。
	力制御モード1	32点	力制御を行なう際のポジション移動を、位置決めモードで動作可能なモードです。 （位置決め点数は最大32点です）
	力制御モード2	5点	力制御を行なう際のポジション移動を、電磁弁モードで動作可能なモードです。 （位置決め点数は最大5点です）
パルス列制御モード		—	コントローラにポジションデータの入力が不要で、お客様の制御で自由にアクチュエータの動作が可能です。

I/O信号表 ※I/Oの信号割付を9種類から選択できます。

ピン番号	区分		パラメータ（PIOパターン）選択								パルス列モード
			0	1	2	3	4	5	6	7	0
			位置決めモード	教示モード	256点モード	512点モード	電磁弁モード1	電磁弁モード2	力制御モード1	力制御モード2	標準モード
		位置決め点数	64点	64点	256点	512点	7点	3点	32点	5点	—
1A	24V		P24								P24
2A	24V		P24								P24
3A	—		NC								NC
4A	—		NC								NC
5A	入力	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1	ST0	ST0	PC1	ST0	SON
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1	ST1（JOG+）	PC2	ST1	RES
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2	ST2（−）	PC4	ST2	HOME
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3	—	PC8	ST3	TL
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16	ST4	—	PC16	ST4	CSTP
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32	ST5	—	—	—	DCLR
11A		IN6	—	MODE	PC64	PC64	ST6	—	—	—	BKRL
12A		IN7	—	JISL	PC128	PC128	—	—	—	—	RMOD
13A		IN8	—	JOG+	—	PC256	—	—	CLBR	CLBR	—
14A		IN9	BKRL	JOG−	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	—
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	—
16A		IN11	HOME	HOME	HOME	HOME	HOME	—	HOME	HOME	—
17A		IN12	*STP	*STP	*STP	*STP	*STP	—	*STP	*STP	—
18A		IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR	—	—	CSTR	—	—
19A		IN14	RES	RES	RES	RES	RES	RES	RES	RES	—
20A		IN15	SON	SON	SON	SON	SON	SON	SON	SON	—
1B	出力	OUT0	PM1	PM1	PM1	PM1	PE0	LS0	PM1	PE0	PWR
2B		OUT1	PM2	PM2	PM2	PM2	PE1	LS1（TRQS）	PM2	PE1	SV
3B		OUT2	PM4	PM4	PM4	PM4	PE2	LS2（−）	PM4	PE2	INP
4B		OUT3	PM8	PM8	PM8	PM8	PE3	—	PM8	PE3	HEND
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16	PE4	—	PM16	PE4	TLR
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32	PE5	—	TRQS	TRQS	*ALM
7B		OUT6	MOVE	MOVE	PM64	PM64	PE6	—	LOAD	LOAD	*EMGS
8B		OUT7	ZONE1	MODES	PM128	PM128	ZONE1	ZONE1	CEND	CEND	RMDS
9B		OUT8	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	PM256	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	ALM1
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	ALM2
11B		OUT10	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	ALM4
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND	PEND	—	PEND	PEND	ALM8
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV	SV	SV	SV	SV	*OVLW/*ALML
14B		OUT13	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	—
15B		OUT14	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	ZONE1
16B		OUT15	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	ZONE2
17B	—		—								—
18B	—		—								—
19B	0V		N								N
20B	0V		N								N

※ 上記記号名の（　）の中は、原点復帰前の機能となります。
※ 上記＊印の信号は動作時OFFとなります。

I/O信号機能説明

下記表は、コントローラのI/O信号に割り付けられた機能を説明しています。
コントローラのタイプ及び設定により使用できる信号は異なりますが、各コントローラの信号表を参考に使用できる機能をご確認ください。

区分	信号略称	信号名称	機能の内容
入力	CSTR	PTPストローブ(スタート信号)	指令ポジションで設定されたポジションへ移動を開始します。
	PC1～PC256	指令ポジションNo.	移動させるポジション番号の入力(バイナリ入力)
	BKRL	ブレーキ強制解除	ブレーキを強制的に解除します。
	RMOD	運転モード切替	コントローラのMODEスイッチがAUTOの時、運転モードを切り替えることが出来ます。(本信号OFFでAUTO、ONでMANU)
	*STP	一時停止	移動中本信号OFFで減速停止します。停止中残りの移動は保留状態で信号がONになった時点で移動が再開します。
	RES	リセット	信号ONでアラームのリセットを行ないます。また一時停止状態(*STPがOFF)でONすると、残移動量のキャンセルが可能です。
	SON	サーボON	ONの間サーボON、OFFの間サーボOFFとなります。
	HOME	原点復帰	信号ONで原点復帰動作を行ないます。
	MODE	教示モード	信号ONで教示モードに移行します。(この時CSTR、JOG+、JOG−が全てOFFでアクチュエータの動作が停止していないと切り替わりません)
	JISL	ジョグ／インチング切替	本信号がOFFの時、JOG+、JOG−でジョグ動作を行ないます。ONの時はJOG+、JOG−でインチング動作になります。
	JOG+、JOG−	ジョグ	JISL信号がOFFの時、本信号のONエッジ検出で+方向、−方向に向かってジョグ動作を行います。ジョグ動作中にOFFエッジ検出で減速停止します。
	PWRT	現在位置書込み	教示モード中、書き込みポジションを指定して本信号を20ms以上ONで現在位置を指定されたポジションに書き込みます。
	ST0～ST6	スタート信号	電磁弁モードの時、本信号ONで指定されたポジションへ移動します。(スタート信号は不要です)
	CLBR	ロードセルキャリブレーション指令	本信号を20ms以上ONで、ロードセルのキャリブレーションを開始します。
出力	PEND/INP	位置決め完了	移動後、位置決め幅内に達するとONします。PENDは位置決め幅を超えてもOFFしませんが、INPはOFFになります。PENDとINPはパラメータで切り替えられます。
	PM1～PM256	完了ポジションNo.	位置決め完了後に到達したポジションの番号を出力(バイナリ出力)
	HEND	原点復帰完了	原点復帰が完了するとONします。
	ZONE1/ZONE2	ゾーン	アクチュエータの現在位置が、パラメータの設定範囲にあるとONします。
	PZONE	ポジションゾーン	ポジション移動時に、アクチュエータの現在位置がポジションデータで設定した範囲に入るとONします。ZONE1との併用は可能ですが、PZONEは設定したポジションへの移動時のみ有効となります。
	RMDS	運転モード状態出力	運転モードの状態を出力します。コントローラがマニュアルモードの時ONします。
	*OVLW	過負荷警告	正常状態でONとなり、過負荷警告レベルを超えるとOFFします。(動作は継続されます)
	*ALML	軽故障アラーム	正常状態でONとなり、メッセージレベルのアラーム発生でOFFとなります。(動作は継続されます)
	*ALM	アラーム	コントローラが正常状態でONとなり、アラームになるとOFFします。
	MOVE	移動中	アクチュエータが移動中(原点復帰、押付け時含む)にONします。
	SV	サーボON	サーボON状態の時にONします。
	*EMGS	非常停止出力	コントローラが非常停止解除状態でONとなり、非常停止状態になるとOFFします。
	*BALM	アブソリュートバッテリ電圧低下警告	アブソ仕様のコントローラで、アブソバッテリの電圧が低下するとOFFします。(動作は継続されます)
	MODES	教示モード出力	MODE信号の入力により、教示モードになるとONします。通常モードになるとOFFします。
	WEND	書込み完了	教示モード移行後はOFFで、PWRT信号による書き込みが完了した時点でONします。PWRT信号OFFで本信号もOFFします。
	PE0～PE6	現在位置No.	電磁弁モードで、目標位置に移動完了後にONします。
	CEND	ロードセルキャリブレーション完了	ロードセルのキャリブレーションが完了するとONします。CLBR信号をOFFすると本信号もOFFします。
	LOAD	負荷出力判定信号	押付け動作時、ポジションデータの"ゾーン+""ゾーン−"の範囲内で、"しきい"に設定した電流値を超えた場合に出力されます。圧入が正常に行われたかどうかの判定に使用します。
	TRQS	トルクレベル出力	押付移動中に、障害物等にスライダ(ロッド)が衝突し、モータの電流値がポジションデータの"しきい"に設定した電流値に達した場合に出力されます。
	LS0～LS2	リミットスイッチ出力	アクチュエータの現在位置が目標位置の前後位置決め幅以内に入るとONします。原点復帰完了状態であれば、移動指令前でもサーボOFF状態でも出力します。

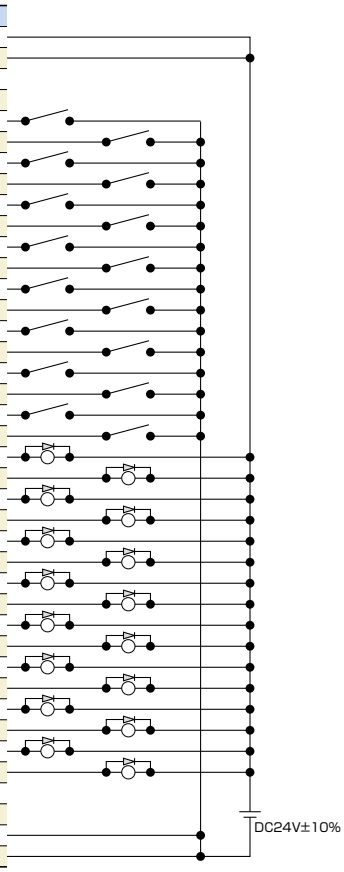
※ 上記＊印の信号は、通常ONで動作時OFFとなります。

I/O配線図

● 位置決めモード／教示モード／電磁弁モード

PIOコネクタ(NPN仕様)

ピン番号	区分	信号名
1A	電源	24V
2A		24V
3A	—	未使用
4A	—	未使用
5A	入力	IN0
6A		IN1
7A		IN2
8A		IN3
9A		IN4
10A		IN5
11A		IN6
12A		IN7
13A		IN8
14A		IN9
15A		IN10
16A		IN11
17A		IN12
18A		IN13
19A		IN14
20A		IN15
1B	出力	OUT0
2B		OUT1
3B		OUT2
4B		OUT3
5B		OUT4
6B		OUT5
7B		OUT6
8B		OUT7
9B		OUT8
10B		OUT9
11B		OUT10
12B		OUT11
13B		OUT12
14B		OUT13
15B		OUT14
16B		OUT15
17B	—	未使用
18B	—	未使用
19B	電源	0V
20B		0V

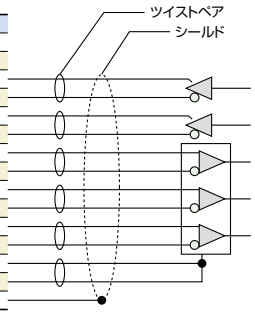


※ピン番号1A,2A両ピンに24Vを、ピン番号19B、20B両ピンに0Vを接続すること。

● パルス列モード(差動出力)

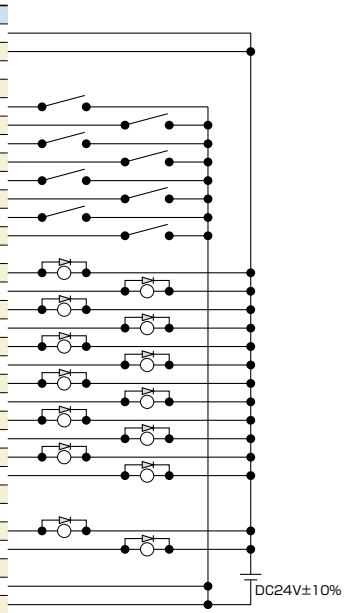
PULSEコネクタ

ピン番号	区分	信号名
1		未使用
2		未使用
3	入力	PP
4		/PP
5		NP
6		/NP
7	出力	AFB
8		/AFB
9		BFB
10		/BFB
11		ZFB
12		/ZFB
13	グランド	GND
14		GND
シェル	シールド	シールド



PIOコネクタ(NPN仕様)

ピン番号	区分	信号名
1A	電源	24V
2A		24V
3A		未使用
4A		未使用
5A	入力	SON
6A		RES
7A		HOME
8A		TL
9A		CSTP
10A		DCLR
11A		BKRL
12A		RMOD
13A～20A	—	未使用
1B	出力	PWR
2B		SV
3B		INP
4B		HEND
5B		TLR
6B		*ALM
7B		*EMGS
8B		RMDS
9B		ALM1
10B		ALM2
11B		ALM4
12B		ALM8
13B		(※1)参照
14B		—
15B		ZONE1
16B		ZONE2
17B～18B	—	未使用
19B	電源	0V
20B		0V



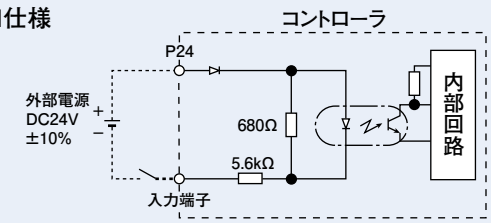
※PULSEコネクタに接続されるツイストペアケーブルのシールドは必ずシェルに接続して下さい。
また、**ケーブル長は10m以内で使用して下さい。**
※ピン番号1A、2A両ピンに24Vを、ピン番号19B、20B両ピンに0Vを接続して下さい。
(※1) —／*ALML／*OVLW／*BALM(パラメータで切りかえ可能)

I/O仕様

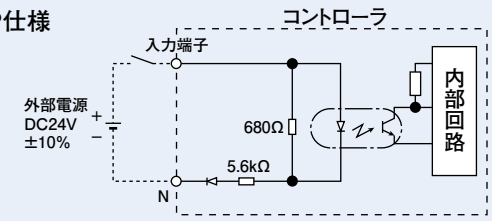
● 入力部　外部入力仕様

項　目	仕　様
入力電圧	DC24V ±10%
入力電流	4mA／1回路
ON/OFF電圧	ON電圧…Min. DC18.0V OFF電圧…Max. DC6.0V
絶縁方式	フォトカプラ

NPN仕様



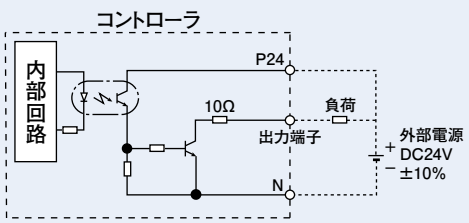
PNP仕様



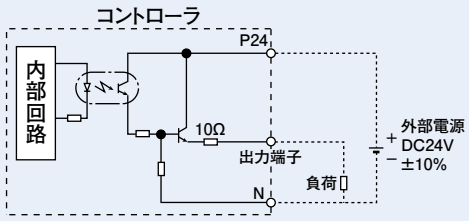
● 出力部　外部出力仕様

項　目	仕　様
負荷電圧	DC24V
最大負荷電流	100mA／1点、400mA／8点
漏洩電流	Max. 0.1mA／1点
絶縁方式	フォトカプラ

NPN仕様



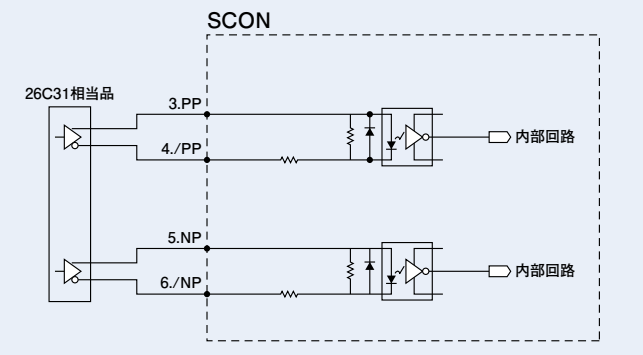
PNP仕様



パルス列タイプ入出力仕様（差動ラインドライバ仕様）

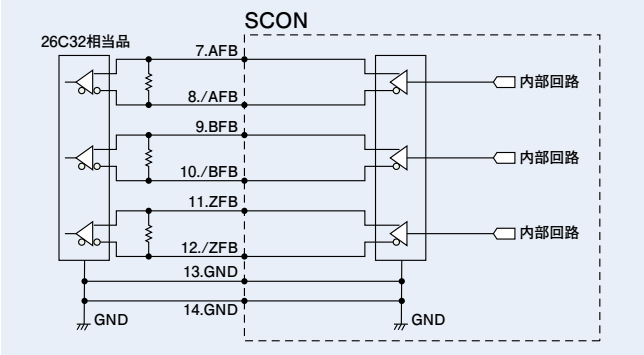
● 入力部

最大入力パルス数：ラインドライバインターフェイス 2.5Mpps
絶縁方式：フォトカプラ絶縁



● 出力部

最大出力パルス数：ラインドライバインターフェイス 2.5Mpps
絶縁／非絶縁：非絶縁

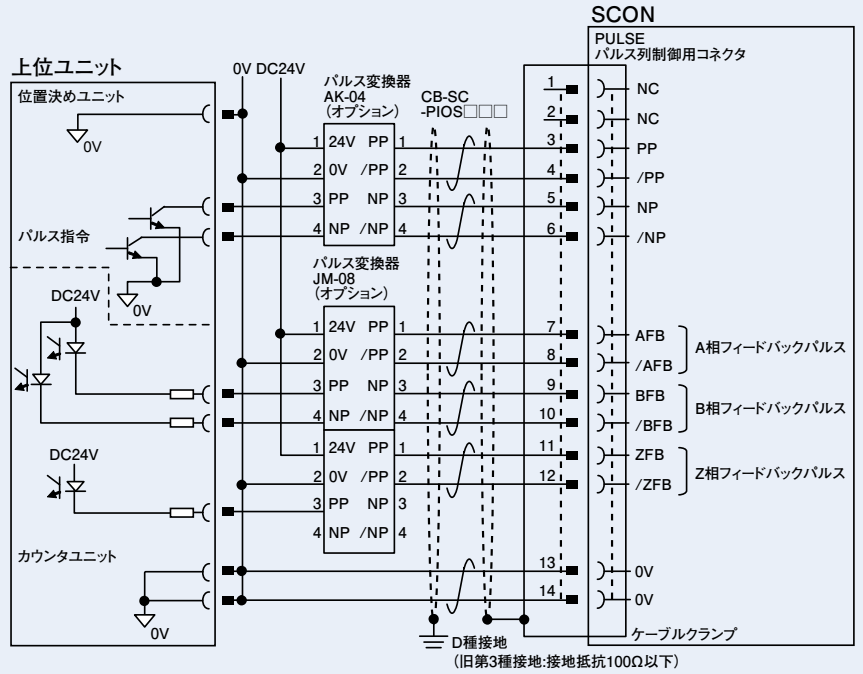


パルス列タイプ入出力仕様（オープンコレクタ仕様）

パルス入力には、AK-04（オプション）が必要です。パルス列出力には、JM-08（オプション）が必要です。

最大入力パルス数：200kpps（AK-04必要）
最大出力パルス数：200kpps（JM-08必要）

※ AK-04に接続するDC24V電源は、PIOインターフェイス電源と共通として下さい。
※ パルス出力ユニット（PLC）とAK-04/JM-08間のケーブルは極力短くして下さい。
また、AK-04/JM-08とPULSEコネクタ間の**ケーブル長は2m以内で使用して下さい。**



ご注意
上位のオープンコレクタの入出力と、AK-04、JM-08は同一電源を使用してください。

指令パルス入力形態

	指令パルス列形態	入力端子	正転時	逆転時
負論理	正転パルス列	PP･/PP		
	逆転パルス列	NP･/NP		
	正転パルス列は正方向、逆転パルス列は逆方向のモータ回転量となります。			
	パルス列	PP･/PP		
	符号	NP･/NP	Low	High
	指令パルスはモータ回転量、指令符号は回転方向となります。			
	A/B相パルス列	PP･/PP		
		NP･/NP		
	90°の位相差のA/B相（4逓倍）パルスで回転量と回転方向の指令となります。			
正論理	正転パルス列	PP･/PP		
	逆転パルス列	NP･/NP		
	パルス列	PP･/PP		
	符号	NP･/NP	High	Low
	A/B相パルス列	PP･/PP		
		NP･/NP		

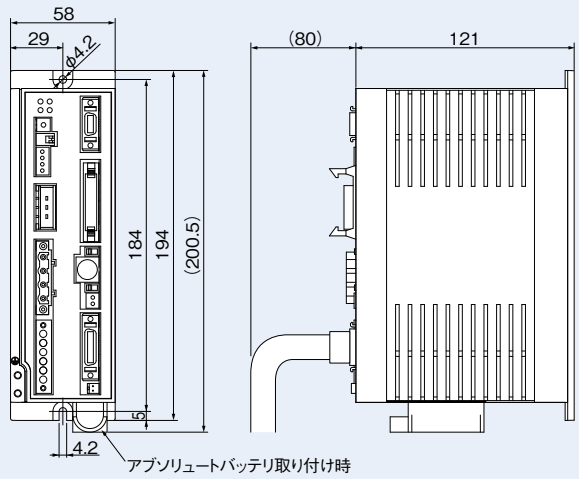
仕様表

項　目	仕　様	
対応モータ容量	400W未満	400W以上
接続アクチュエータ	RCS2/RCS3シリーズアクチュエータ／単軸ロボット／リニアサーボアクチュエータ	
制御軸数	1軸	
動作方式	ポジショナータイプ／パルス列タイプ	
位置決め点数	512点(PIO仕様)、768点(フィールドバス仕様)	
バックアップメモリー	不揮発性メモリー(FRAM)	
I/Oコネクタ	40ピンコネクタ	
I/O点数	入力16点／出力16点	
I/O用電源	外部供給DC24V±10%	
シリアル通信	RS485　1ch	
周辺機器通信ケーブル	CB-PAC-PIO□□□	
指令パルス列入力方式(注1)	差動ラインドライバ出力対応	
最大入力パルス周波数	差動ラインドライバ方式:最大2.5Mpps ／オープンコレクタ方式(パルス変換器使用):最大200kpps	
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ／アブソリュートエンコーダ	
非常停止機能	有(リレー内蔵)	
電磁ブレーキ強制開放	ブレーキリリーススイッチON/OFF	
入力電源	単相 AC100～115V±10% 単相 AC200～230V±10%	単相 AC200～230V±10%
電源容量(注2)	20W／74VA 30W(RS除く)／94VA 30W(RS用)/186VA 60W／186VA 100W／282VA 150W／376VA 200W／469VA	100W(LSA-N10用)(※)／331VA 200W(LSA-S10H、N15S用)(※)／534VA 200W(LSA-N15H用)(※)／821VA 300W(LSA-N19用)(※)／710VA 400W／968VA 600W／1212VA 750W／1569VA
耐振動	XYZ各方向　10～57Hz　片側幅 0.035mm(連続)、0.075mm(断続) 58～150Hz　4.9m/s²(連続)、9.8m/s²(断続)	
使用周辺温度	0～40℃	
使用周辺湿度	85%以下(結露なきこと)	
使用周辺雰囲気	腐食性ガスなきこと	
保護等級	IP20	
質量	約900g(アブソリュート仕様はプラス25g)	約1.2kg(アブソリュート仕様はプラス25g)
外形寸法	58mm(W)×194mm(H)×121mm(D)	72mm(W)×194mm(H)×121mm(D)

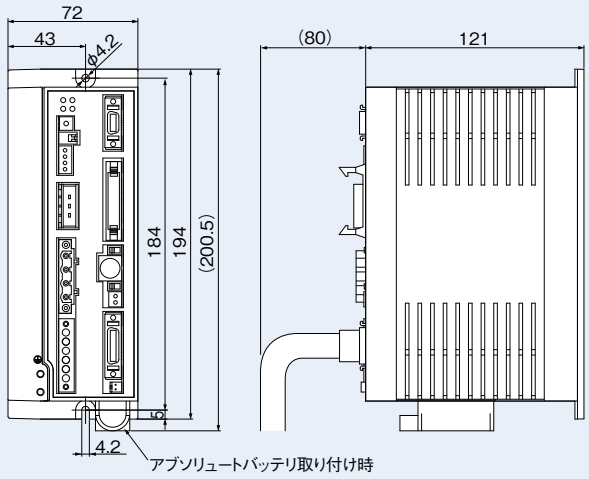
(注1) 指令パルス入力方式はノイズに強い差動ラインドライバ方式をご使用下さい。
　　オープンコレクタ方式を使わなければならない場合は、オプションのパルス変換器(AK-04/JM-08)にてパルスを差動に変換してご使用下さい。
(注2) (※)印の付いた機種を動作するコントローラの外形寸法は、400W未満でも400W以上のコントローラの外形寸法になります。

外形寸法図

400W未満



400W以上



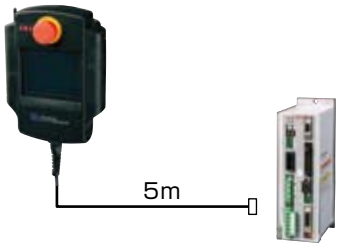
オプション

ティーチングボックス

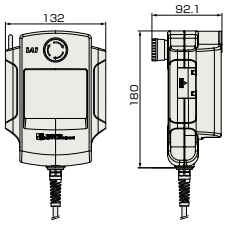
特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ等の機能を備えた教示装置です。

型式 **CON-PTA-C**(タッチパネルティーチング)
CON-T(標準タイプ)

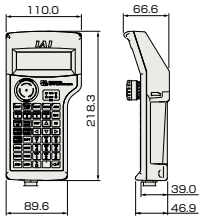
構成



CON-PTA-C

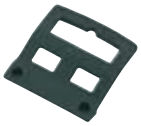


CON-T



CON-Tオプション

・壁掛け用フック
型式 **HK-1**



・ストラップ
型式 **STR-1**

仕様

項　目	CON-PTA-C	CON-T
データ入力	○	○
アクチュエータ動作	○	○
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃　湿度85%RH以下	
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと。特に粉塵ひどくなきこと	
保護等級	IP40	IP54
質量	約570g	約400g
ケーブル長	5m	
表示	65536色 白色LEDバックライト	20文字×4行 LCD表示
標準価格	—	—

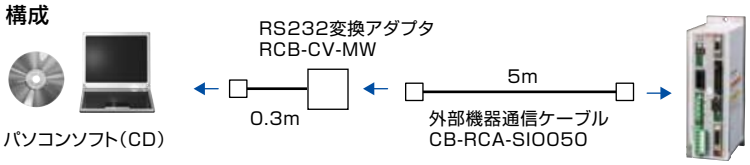
パソコン対応ソフト(Windows専用)

特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。
調整に必要な機能の充実により、立上げ時間短縮に貢献します。

型式 **RCM-101-MW** (外部機器通信ケーブル+RS232変換ユニット付き)

オフボードチューニングに対応するのはver.8.05.00.00以降となります

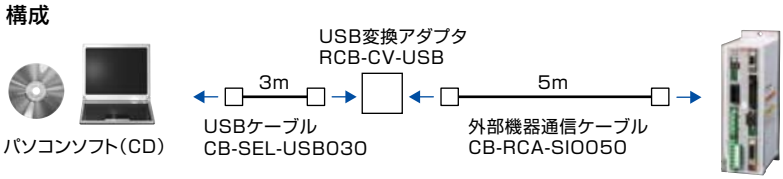
構成



型式 **RCM-101-USB** (外部機器通信ケーブル+USB変換アダプタ+USBケーブル付き)

オフボードチューニングに対応するのはver.8.05.00.00以降となります

構成



回生抵抗ユニット

特長 モータが減速する際に発生する回生電流を熱に変換するユニットです。
動作するアクチュエータの合計W数を下表でご確認頂き、回生抵抗が必要な場合はご用意下さい。

※回生ユニットが2個必要な場合は、REU-2とREU-1を1個ずつ手配して下さい。

型式 **REU-2** (SCON/SSEL用)

仕様

本体質量	0.9kg
内蔵回生抵抗値	220Ω　80W
本体―コントローラ接続ケーブル(付属品)	CB-SC-REU010 (SSEL用)

必要数の目安

	水平	垂直
0個	～100W	～100W
1個	～400W	～400W
2個	～750W	～750W

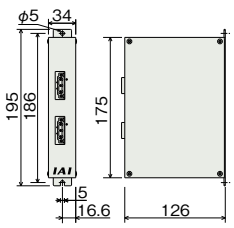
※動作条件によっては上記よりも回生抵抗が必要になる場合があります。

必要数の目安(RCS2-RA13R専用)

	リード2.5	リード1.25
水平	1個	0個
垂直	1個	1個

※動作条件によっては上記よりも回生抵抗が必要になる場合があります。

外形寸法図



アブソデータ保存用バッテリ

特長 アブソリュート仕様のアクチュエータを動作する場合のアブソデータ保存用バッテリーです。

型式 **AB-5**

メンテナンス部品

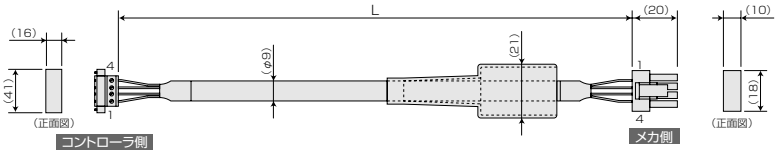
製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

モータケーブル／モータロボットケーブル

型式 **CB-RCC-MA □□□ / CB-RCC-MA □□□ -RB**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 30m まで対応
例）080=8m

最小曲げ R　r=50mm 以上（可動使用の場合）
※ケーブルベア内ではロボットケーブルのみ使用可能



配線	色	信号	No.
0.75sq	緑	PE	1
	赤	U	2
	白	V	3
	黒	W	4

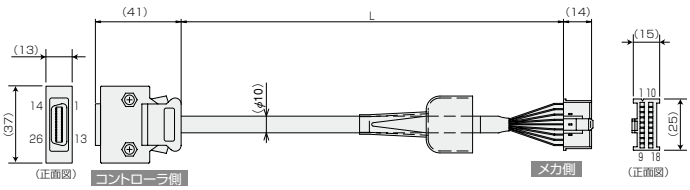
No.	信号	色	配線
1	U	赤	0.75sq（圧着）
2	V	白	
3	W	黒	
4	PE	緑	

エンコーダケーブル／エンコーダロボットケーブル

型式 **CB-RCS2-PA □□□ / CB-X3-PA □□□**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 30m まで対応
例）080=8m

最小曲げ R　r=50mm 以上（可動使用の場合）
※ケーブルベア内ではロボットケーブルのみ使用可能



配線	色	信号	No.
AWG26（ハンダ付）	—	—	10
	—	—	11
	—	E24V	12
	灰/白	0V	13
	茶/白	LS	26
	—	CREEP	25
	—	OT	24
	—	RSV	23
	—	—	9
	—	—	18
	—	—	19
	桃	A+	1
	紫	A-	2
	白	B+	3
	青/赤	B-	4
	ｵﾚﾝｼﾞ/白	Z+	5
	緑/白	Z-	6
	青	SRD+	7
	ｵﾚﾝｼﾞ	SRD-	8
	黒	BAT+	14
	黄	BAT−	15
	緑	VCC	16
	茶	GND	17
	灰	BKR-	20
	赤	BKR+	21
			22

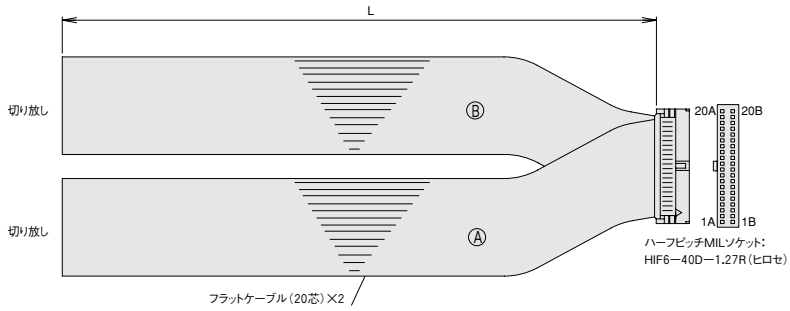
シールドはフードにクランプ接続　注3　ドレン線およびシールド編組　注2　注4　注1

No.	信号	色	配線
1	A	桃	AWG26（圧着）
2	A	紫	
3	B	白	
4	B	青/赤	
5	Z	ｵﾚﾝｼﾞ/白	
6	Z	緑/白	
7	LS+	茶/白	
8	—	—	
9	FG	ドレン	
10	SD	青	
11	SD	ｵﾚﾝｼﾞ	
12	BAT+	黒	
13	BAT−	黄	
14	VCC	緑	
15	GND	茶	
16	LS-	灰/白	
17	BK−	灰	
18	BK+	赤	

I/O フラットケーブル

型式 **CB-PAC-PIO □□□**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応
例）080=8m



HIF6−40D−1.27R

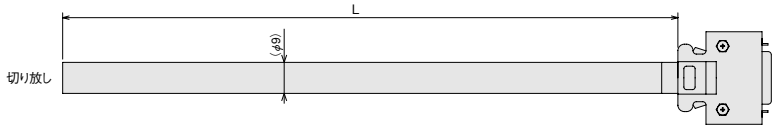
No.	信号名称	ケーブル色	配線
1A	24V	茶−1	フラットケーブルⒶ（圧接）
2A	24V	赤−1	
3A	—	橙−1	
4A	—	黄−1	
5A	IN0	緑−1	
6A	IN1	青−1	
7A	IN2	紫−1	
8A	IN3	灰−1	
9A	IN4	白−1	
10A	IN5	黒−1	
11A	IN6	茶−2	
12A	IN7	赤−2	
13A	IN8	橙−2	
14A	IN9	黄−2	
15A	IN10	緑−2	
16A	IN11	青−2	
17A	IN12	紫−2	
18A	IN13	灰−2	
19A	IN14	白−2	
20A	IN15	黒−2	

No.	信号名称	ケーブル色	配線
1B	OUT0	茶−3	フラットケーブルⒷ（圧接）AWG28
2B	OUT1	赤−3	
3B	OUT2	橙−3	
4B	OUT3	黄−3	
5B	OUT4	緑−3	
6B	OUT5	青−3	
7B	OUT6	紫−3	
8B	OUT7	灰−3	
9B	OUT8	白−3	
10B	OUT9	黒−3	
11B	OUT10	茶−4	
12B	OUT11	赤−4	
13B	OUT12	橙−4	
14B	OUT13	黄−4	
15B	OUT14	緑−4	
16B	OUT15	青−4	
17B	—	紫−4	
18B	—	灰−4	
19B	0V	白−4	
20B	0V	黒−4	

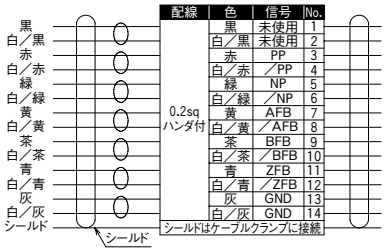
SCON パルス列制御用ケーブル

型式 **CB-SC-PIOS □□□**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応
例）080=8m



プラグ：10114−3000PE（住友3M）
シェル：10314−52F0−008（住友3M）



配線	色	信号	No.
0.2sq ハンダ付	黒	未使用	1
	白／黒	未使用	2
	赤	PP	3
	白／赤	／PP	4
	緑	NP	5
	白／緑	／NP	6
	黄	AFB	7
	白／黄	／AFB	8
	茶	BFB	9
	白／茶	／BFB	10
	青	ZFB	11
	白／青	／ZFB	12
	灰	GND	13
	白／灰	GND	14

シールドはケーブルクランプに接続